

## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2003-029689

(43)Date of publication of application : 31.01.2003

(51)Int.Cl.

G09G 3/20

G09G 3/22

H04N 5/66

(21)Application number : 2001-210065

(71)Applicant : CANON INC

(22)Date of filing : 10.07.2001

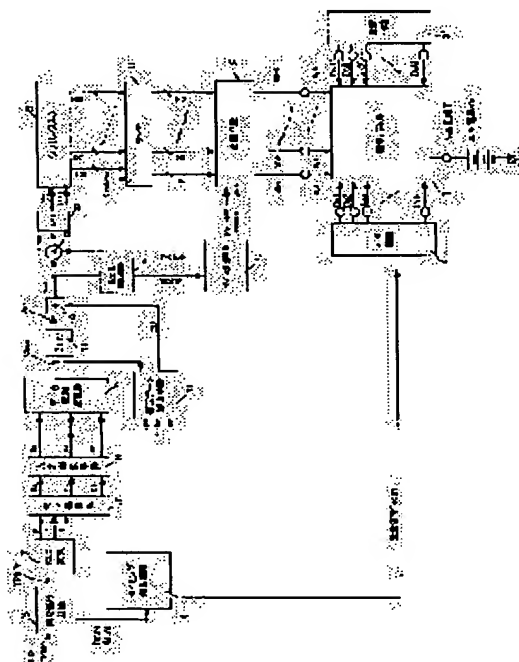
(72)Inventor : SAGANO OSAMU  
ABE NAOTO  
SAITO YUTAKA

## (54) DEVICE AND METHOD FOR DISPLAYING IMAGE

## (57)Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To provide an image display device for appropriately correcting an influence under a voltage drop caused by the wiring resistance of row wiring on a display panel.

**SOLUTION:** This device is provided with a discrete correction data calculating part for setting a plurality of discrete reference values to inputted image data and calculating correction data in each of image data reference values, a correction data interpolating means for interpolating the correction data for each of discrete reference values and calculating correction data corresponding to the size of the inputted image data and an arithmetic means for operating the correction data calculated by the correction data interpolating means and the image data. The device is equipped with a control means with which whether a correction is to be performed with fidelity or preference is given to luminance can be set according to the kind of a video signal to be displayed, taste of a user or display mode of an image to control the size of the correction data according to setting. The control means is composed of a limiter or multiplier.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

BEST AVAILABLE COPY

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号  
特開2003-29689  
(P2003-29689A)

(43) 公開日 平成15年1月31日 (2003.1.31)

(51) Int.Cl. <sup>7</sup>	識別記号	F I	テーマコード* (参考)
G 0 9 G 3/20	6 4 1	G 0 9 G 3/20	6 4 1 Q 5 C 0 5 8
	6 1 2		6 1 2 U 5 C 0 8 0
	6 4 1		6 4 1 A
3/22		3/22	D
			H

審査請求 未請求 請求項の数22 O L (全 35 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号 特願2001-210065(P2001-210065)

(22) 出願日 平成13年7月10日 (2001.7.10)

(71) 出願人 000001007

キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72) 発明者 嵯峨野 治

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ  
ノン株式会社内

(72) 発明者 阿部 直人

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ  
ノン株式会社内

(74) 代理人 100085006

弁理士 世良 和信 (外2名)

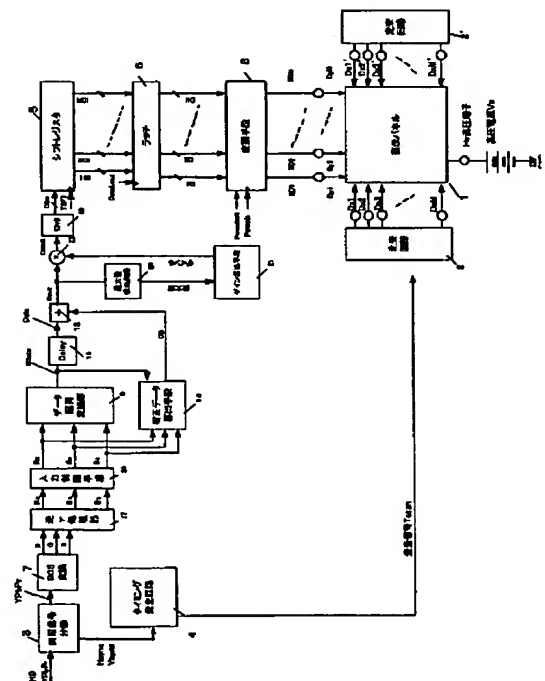
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 画像表示装置及びその表示方法

(57) 【要約】

【課題】 表示パネルの行配線の配線抵抗により発生する電圧降下の影響を好適に補正する画像表示装置を提供する。

【解決手段】 入力される画像データに対し、複数の離散的な基準値を設定し、該画像データ基準値における、補正データを算出する離散的補正データ算出部と、該離散的な基準値に対する補正データを補間して、入力された画像データの大きさに応じた補正データを算出する補正データ補間手段と、補正データ補間手段が算出する補正データと、画像データを演算する演算手段と、を備える。表示する映像信号の種類、ユーザーの好み、画像の表示モード等に従い、補正を忠実にを行うか、輝度を優先するかを設定でき、設定に従い補正データの大きさを調整する調整手段を備える。調整手段はリミッタもしくは乗算器により構成される。



**【特許請求の範囲】**

【請求項 1】複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して 1 本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、

前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、

前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置であって、

入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正する補正データを算出する補正データ算出手段と、

該補正データ算出手段の出力である補正データに対し

て、その大きさを調整する補正データ調整手段と、

該補正データ調整手段の出力する補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第 1 の演算手段を備え、

前記変調手段は、前記補正画像データに基づく信号を、各列配線に出力することを特徴とする画像表示装置。

【請求項 2】前記補正データ調整手段は、補正データに対して設定されリミット量にもとづいて、補正データの大きさを制限する補正データリミット手段であることを特徴とする請求項 1 に記載の画像表示装置。

【請求項 3】前記リミット量の設定値を変更する補正リミット量設定手段を備えることを特徴とする請求項 2 に記載の画像表示装置。

【請求項 4】前記補正リミット量設定手段は、入力された映像信号の種類に応じて、設定値を変更することを特徴とする請求項 3 に記載の画像表示装置。

【請求項 5】前記補正リミット量設定手段は、選択された表示モードに応じて、設定値を変更することを特徴とする請求項 3 に記載の画像表示装置。

【請求項 6】前記補正データリミット手段は、補正データと設定されリミット量との比較を行い、補正データの方が大きければリミット量を出力し、補正データの方が小さければ、補正データを出力するコンパレータを備えることを特徴とする請求項 2 乃至 5 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 7】前記補正データ調整手段は、テーブルメモリを有することを特徴とする請求項 1 乃至 6 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 8】前記補正データ調整手段は、該補正データ算出手段の出力である補正データに対して、0～1 の範囲をとる第 1 ゲインを乗算する乗算器であることを特徴とする請求項 1 乃至 7 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 9】前記第 1 ゲインの設定を変更するゲイン設定手段を備えることを特徴とする請求項 8 に記載の画像表示装置。

【請求項 10】前記ゲイン設定手段は、入力された映像信号の種類に応じて、第 1 ゲインの設定値を変更するこ

とを特徴とする請求項 9 に記載の画像表示装置。

【請求項 11】前記ゲイン設定手段は、選択された表示モードに応じて、第 1 ゲインの設定値を変更することを特徴とする請求項 9 に記載の画像表示装置。

【請求項 12】前記第 1 の演算手段は、画像データと、前記補正データ調整手段の出力する補正データとを加算する加算器であることを特徴とする請求項 1 乃至 11 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 13】前記補正画像データの最大値を検出する最大値検出手段と、

該最大値検出手段によって検出された最大値に基づい

て、ゲインを算出するゲイン算出手段と、

前記補正画像データに対して、前記ゲイン算出手段により算出されたゲインを乗算する第 2 の演算手段を有しており、

前記変調手段は、該第 2 の演算手段による演算結果に従う信号を、各列配線に出力することを特徴とする請求項 1 乃至 12 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 14】前記ゲイン算出手段は、前記第 2 の演算手段の出力する補正画像データが、変調手段の入力範囲に収まるように、前記最大値からゲインを算出することを特徴とする請求項 13 に記載の画像表示装置。

【請求項 15】前記最大値検出手段は、前記補正画像データのフレーム内の最大値を検出することを特徴とする請求項 13 に記載の画像表示装置。

【請求項 16】前記表示モードの選択肢は、輝度を優先するモードと、表示品位を優先するモードを含むことを特徴とする請求項 5 または 11 に記載の画像表示装置。

【請求項 17】前記補正データ算出手段は、同一行配線に沿って設定された基準点によって該行配線を複数の領域に分割し、さらに、入力画像データに対して、複数の離散的な画像データ基準値を設定し、前記基準点における、前記離散的な画像データ基準値に対する、補正データを算出する離散的補正データ算出手段と、

前記基準点において、前記離散的な画像データ基準値に対して算出された、離散的な補正データを補間し、入力された画像データの水平表示位置と、その大きさに応じた補正データを算出する補正データ補間手段と、を備えることを特徴とする請求項 1 乃至 16 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 18】前記変調手段は、該変調手段への入力に応じて決まるパルス幅を有する信号を各列配線に出力するパルス幅変調手段であることを特徴とする請求項 1 乃至 17 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 19】前記表示素子は、冷陰極素子であることを特徴とする請求項 1 乃至 18 のいずれか一つに記載の画像表示装置。

【請求項 20】前記冷陰極素子は表面伝導型放出素子であることを特徴とする請求項 19 に記載の画像表示装

置。

【請求項 21】複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して 1 本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、

前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、

前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置の表示方法であって、

入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正するための補正データを算出する補正データ算出工程と、

該補正データ算出工程で得た補正データに対して、その大きさを制限するリミット工程と、

該リミット工程の出力である補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第 1 の演算工程と、

該第 1 の演算工程の出力である補正画像データに基づく信号を、各列配線に印加する変調信号印加工程とを含むこと特徴とする画像表示装置の表示方法。

【請求項 22】複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して 1 本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、

前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、

前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置の表示方法であって、

入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正するための補正データを算出する補正データ算出工程と、

該補正データ算出工程の出力である補正データに対して、第 1 ゲインを乗算する乗算工程と、

前記乗算工程の出力する補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第 1 の演算工程と、

該第 1 の演算工程の出力である補正画像データに基づく信号を、各列配線に印加する変調信号印加工程と、を含むことを特徴とする画像表示装置の表示方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、マトリクス配線された複数の画像を表示するための表示素子を備えた表示パネルを用いてテレビジョン信号やコンピュータ等の表示信号を受信して画像を表示するテレビジョン信号機やディスプレイ装置等の画像表示装置及びその表示方法に関するものである。

【0002】

【従来の技術】従来、この種の画像表示装置においては、マトリクス状に配線された複数の表示素子（ $m$ 本の行配線及び $n$ 本の列配線に配線されてマトリクス状に配列された $n \times m$ 個の表示素子）を設けて、行配線に対し

て順次走査を行うと共に、列方向に変調を行うことによって、1 行分の素子群を同時に駆動していた。

【0003】このように駆動する場合には、行配線において、配線による電気抵抗の低下による不具合が問題となっている。

【0004】そこで、このような表示素子への電氣的な接続配線などの配線抵抗による電圧降下に起因する輝度低下を補正するために、統計演算によりその補正データを算出し、電子線要求値と補正值を合成する構成を有する画像表示装置が、特開平 8-248920 号公報に開示されている。

【0005】この公報記載の画像表示装置の構成を図 27 に示す。本装置におけるデータの補正に係わる構成は概略以下の通りである。まず、デジタル画像信号の 1 ライン分の輝度データを合算器 208 で合算し、この合算値に対応する補正率データをメモリ 207 から読み出す。一方、デジタル画像信号はシフトレジスタ 204 においてシリアル／パラレル変換され、ラッチ回路 205 において所定時間保持された後、所定のタイミングで各列配線毎に備えられる乗算器 208 に入力される。乗算器 208 において各列配線毎に輝度データとメモリ 207 から読み出された補正データを乗算し、得られた補正後のデータは変調信号発生器 209 に転送され、補正後のデータに対応する変調信号が変調信号発生器 209 において生成され、この変調信号に基づいて表示パネルに画像が表示される。ここでは、合算器 208 におけるデジタル画像信号の 1 ライン分の輝度データの合算処理のように、デジタル画像信号に対して総和や平均を算出するというような統計的な演算処理を行い、この値に基づいて補正を行っている。

【0006】

【発明が解決しようとする課題】画像表示装置には様々な条件の信号が入力される。例えば一つの画像内においても、各画素の輝度は多くの場合一つの値にはならない。このように様々な条件の信号が入力される構成であっても、好適な補正を実現できるようにすることを課題の一つとする。また、より簡略な構成で補正を実現できるようにすることを課題の一つとする。本願に係る発明は、上記課題の少なくともいずれかを解決しようとするものである。

【0007】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、本発明は、複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して 1 本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置であって、入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正する補正データを算出する補正データ算出手段と、該補正データ算出手段の出力である補正デー

タに対して、その大きさを調整する補正データ調整手段と、該補正データ調整手段の出力する補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第1の演算手段を備え、前記変調手段は、前記補正画像データに基づく信号を、各列配線に出力することを特徴とする。前記補正データ調整手段は、補正データに対して設定されたりミット量にもとづいて、補正データの大きさを制限する補正データリミット手段であることが好適である。前記リミット量の設定値を変更する補正リミット量設定手段を備えることが好適である。前記補正リミット量設定手段は、入力された映像信号の種類に応じて、設定値を変更することが好適である。前記補正リミット量設定手段は、選択された表示モードに応じて、設定値を変更することが好適である。前記補正データリミット手段は、補正データと設定されたりミット量との比較を行い、補正データの方が大きければリミット量を出力し、補正データの方が小さければ、補正データを出力するコンパレータを備えることが好適である。前記補正データ調整手段は、テーブルメモリを有することが好適である。前記補正データ調整手段は、該補正データ算出手段の出力である補正データに対して、0~1の範囲をとる第1ゲインを乗算する乗算器であることが好適である。前記第1ゲインの設定を変更するゲイン設定手段を備えることが好適である。前記ゲイン設定手段は、入力された映像信号の種類に応じて、第1ゲインの設定値を変更することが好適である。前記ゲイン設定手段は、選択された表示モードに応じて、第1ゲインの設定値を変更することが好適である。前記第1の演算手段は、画像データと、前記補正データ調整手段の出力する補正データとを加算する加算器であることが好適である。前記補正画像データの最大値を検出する最大値検出手段と、該最大値検出手段によって検出された最大値に基づいて、ゲインを算出するゲイン算出手段と、前記補正画像データに対して、前記ゲイン算出手段により算出されたゲインを乗算する第2の演算手段を有しており、前記変調手段は、該第2の演算手段による演算結果に従う信号を、各列配線に出力することが好適である。前記ゲイン算出手段は、前記第2の演算手段の出力する補正画像データが、変調手段の入力範囲に収まるように、前記最大値からゲインを算出することが好適である。前記最大値検出手段は、前記補正画像データのフレーム内の最大値を検出することが好適である。前記表示モードの選択肢は、輝度を優先するモードと、表示品位を優先するモードを含むことが好適である。前記補正データ算出手段は、同一行配線に沿って設定された基準点によって該行配線を複数の領域に分割し、さらに、入力画像データに対して、複数の離散的な画像データ基準値を設定し、前記基準点における、前記離散的な画像データ基準値に対する、補正データを算出する離散的補正データ算出手段と、前記基準点において、前記離散的な画像データ基準

値に対して算出された、離散的な補正データを補間し、入力された画像データの水平表示位置と、その大きさに応じた補正データを算出する補正データ補間手段と、を備えることが好適である。前記変調手段は、該変調手段への入力に応じて決まるパルス幅を有する信号を各列配線に出力するパルス幅変調手段であることが好適である。前記表示素子は、冷陰極素子であることが好適である。前記冷陰極素子は表面伝導型放出素子であることが好適である。複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して1本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置の表示方法であって、入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正するための補正データを算出する補正データ算出工程と、該補正データ算出工程で得た補正データに対して、その大きさを制限するリミット工程と、該リミット工程の出力である補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第1の演算工程と、該第1の演算工程の出力である補正画像データに基づく信号を、各列配線に印加する変調信号印加工程と、を含むことを特徴とする。複数の行配線及び列配線のそれぞれに対して1本ずつ接続されマトリクス状に配置された複数の表示素子と、前記行配線に接続され、順次行配線を走査する走査手段と、前記列配線に接続された変調手段と、を備える画像表示装置の表示方法であって、入力された画像データに対して、前記行配線の抵抗分によって発生する電圧降下の影響を補正するための補正データを算出する補正データ算出工程と、該補正データ算出工程の出力である補正データに対して、第1ゲインを乗算する乗算工程と、前記乗算工程の出力する補正データと前記画像データを演算して補正画像データを算出する、第1の演算工程と、該第1の演算工程の出力である補正画像データに基づく信号を、各列配線に印加する変調信号印加工程と、を含むことを特徴とする。

#### 【0008】

【発明の実施の形態】以下に図面を参照して、この発明の好適な実施の形態を例示的に詳しく説明する。ただし、この実施の形態に記載されている構成部品の寸法、材質、形状、その相対配置などは、特に特定の記載がない限りは、この発明の範囲をそれらのみに限定する趣旨のものではない。

【0009】（全体概要）冷陰極素子を単純マトリクスに配置した表示装置においては、走査配線に流れ込む電流と、走査配線の配線抵抗により電圧降下が発生し、表示画像が劣化するという現象がある。そこで、本発明の実施の形態に係る画像表示装置では、このような走査配線における電圧降下が表示画像に与える影響を好適に補正する処理回路を設け、特に、それを比較的小さな回路

規模で実現するように構成した。

【0010】補正回路は、入力画像データに応じて電圧降下のために生じる表示画像の劣化を予測計算し、それを補正する補正データを求め、入力された画像データに補正を施すものである。

【0011】このような補正回路を内蔵した画像表示装置として、発明者らは以下に示すような方式の画像表示装置について鋭意検討を行ってきた。

【0012】以下、本発明について説明するに際して、まず、本発明の実施形態に係る画像表示装置の表示パネルの概観、表示パネルの電気的接続、表面伝導型放出素子の特性、表示パネルの駆動方法、このような表示パネルによって画像を表示する際の走査配線の電気抵抗に起因する駆動電圧の低下の機構、及び、電圧降下の影響に対する補正方法及び装置について説明する。

【0013】(画像表示装置の概観) 図1は、本実施形態に係る画像表示装置に用いた表示パネルの斜視図であり、内部構造を示すためにパネルの一部を切り欠いて示している。図中、1005はリアプレート、1006は側壁、1007はフェースプレートであり、1005～1007により表示パネルの内部を真空中に維持するための気密容器を形成している。

【0014】リアプレート1005には、基板1001が固定されているが、該基板には冷陰極素子1002が $N \times M$ 個形成されている。行配線(走査配線)1003、列配線(変調配線)1004及び冷陰極素子は図2のように接続されている。

【0015】このような結線構造を単純マトリクスと呼んでいる。

【0016】また、フェースプレート1007の下面には、蛍光膜1008が形成されている。本実施形態に係る画像表示装置はカラー表示装置であるため、蛍光膜1008の部分にはCRTの分野で用いられる赤、緑、青、の3原色の蛍光体が塗り分けられている。蛍光体は、リアプレート1005の各画素(絵素)に対応してマトリクス状に形成された、冷陰極素子からの放出電子(放出電流)の照射される位置に対して、画素を形成するように構成されている。

【0017】蛍光膜1008の下面にはメタルバック1009が形成されている。

【0018】 $H_v$ は高圧端子でありメタルバック1009に電気的に接続されている。 $H_v$ 端子に高電圧を印加することによりリアプレート1005とフェースプレート1007の間に高電圧が印加される。

【0019】本実施形態では、以上のような表示パネルの中に冷陰極素子として表面伝導型放出素子を作製した。冷陰極素子としては電界放出型の素子を用いることもできる。また、冷陰極素子以外のEL素子のような自ら発光する素子をマトリクス状配線に接続して駆動する画像表示装置にも本発明を適用することができる。

【0020】(表面伝導型放出素子の特性) 表面伝導型放出素子は、図3に示すような(放出電流 $I_e$ )対(素子印加電圧 $V_f$ )特性、および(素子電流 $I_f$ )対(素子印加電圧 $V_f$ )特性を有する。なお、放出電流 $I_e$ は素子電流 $I_f$ に比べて著しく小さく、同一尺度で図示するのが困難であるため、2本のグラフは各々異なる尺度で図示した。

【0021】すなわち、放出電流 $I_e$ に関して以下に述べる3つの特性を有している。

【0022】第一に、ある電圧(これを閾値電圧 $V_{th}$ と呼ぶ)以上の電圧を素子に印加すると急激に放出電流 $I_e$ が増加するが、一方、閾値電圧 $V_{th}$ 未満の電圧では放出電流 $I_e$ はほとんど検出されない。

【0023】すなわち、放出電流 $I_e$ に関して、明確な閾値電圧 $V_{th}$ を持った非線形素子である。

【0024】また第二に、放出電流 $I_e$ は素子に印加する電圧 $V_f$ に依存して変化するため、電圧 $V_f$ を可変することにより、放出電流 $I_e$ の大きさを制御できる。

【0025】また第三に、冷陰極素子は高速な応答性を有しているため、電圧 $V_f$ の印加時間により放出電流 $I_e$ の放出時間を制御できる。

【0026】以上のような特性の利用により、表面伝導型放出素子を表示装置に好適に用いることができる。例えば、図1に示した表示パネルを用いた画像表示装置において、第一の特性を利用すれば、表示画面を順次走査して表示を行うことが可能である。すなわち、駆動中の素子には所望の発光輝度に応じて閾値電圧 $V_{th}$ 以上の電圧を適宜印加し、非選択状態の素子には閾値電圧 $V_{th}$ 未満の電圧を印加する。駆動する素子を順次切り替えることにより、表示画面を順次走査して表示を行うことが可能である。

【0027】また、第二の特性を利用することにより、素子に印加する電圧 $V_f$ により、蛍光体の発光輝度を制御することができ、画像表示を行うことが可能である。

【0028】また、第三の特性を利用することにより、素子に電圧 $V_f$ を印加する時間により、蛍光体の発光時間を制御することができ、画像の表示を行うことができる。

【0029】本発明の画像表示装置では表示パネルの電子ビームの量を上記第三の特性を用いて変調を行った。

【0030】(表示パネルの駆動方法) 図4を用いて本発明の表示パネルの駆動方法を具体的に説明する。

【0031】図4は本発明の実施の形態に係る画像表示装置の表示パネルを駆動した際に走査配線及び変調配線の電圧供給端子に印加した電圧の一例である。

【0032】いま、水平走査期間 $I$ は $i$ 行目のピクセルを発光させる期間とする。

【0033】 $i$ 行目のピクセルを発光させるためには、 $i$ 行目の走査配線を選択状態とし、その電圧供給端子 $D \times i$ に選択電位 $V_s$ を印加する。また、それ以外の走査

配線の電圧供給端子 $D \times k$  ( $k=1, 2, \dots, N$ , 但し $k \neq i$ )は非選択状態とし、非選択電位 $V_{ns}$ を印加する。

【0034】本例では、選択電位 $V_s$ を図3に記載の電圧 $V_{SEL}$ の半分の $0.5 V_{SEL}$ に設定し、非選択電位 $V_{ns}$ はGND電位とした。

【0035】また変調配線の電圧供給端子には、電圧振幅 $V_{pwm}$ のパルス幅変調信号を供給した。 $j$ 番目の変調配線に供給するパルス幅変調信号のパルス幅は、従来、補正を行わない場合は、表示する画像の第 $i$ 行第 $j$ 列のピクセルの画像データの大きさに応じて決定し、すべての変調配線に各々のピクセルの画像データの大きさに応じたパルス幅変調信号を供給していた。(なお、本発明においては、後述するように、電圧降下の影響による、輝度の低下を補正するために、 $j$ 番目の変調配線に供給するパルス幅変調信号のパルス幅は、表示する画像の第 $i$ 行第 $j$ 列のピクセルの画像データの大きさと、その補正量に応じて決定し、すべての変調配線にパルス幅変調信号を供給する。)

【0036】本実施形態では、電圧 $V_{pwm}$ の電圧は $+0.5 V_{SEL}$ に設定した。

【0037】表面伝導型放出素子は、図3に示したように素子の両端に電圧 $V_{SEL}$ が印加されると電子を放出させるが、印加電圧が $V_{th}$ よりも小さい電圧では全く電子を放出しない。

【0038】また、電圧 $V_{th}$ は図3に示すように、 $0.5 V_{SEL}$ よりも大きいという特徴がある。

【0039】このため、非選択電位 $V_{ns}$ が印加されている走査配線に接続された表面伝導型放出素子からは電子は放出されない。

【0040】また、同じように、パルス幅変調手段の出力がグラウンド電位である期間(以降、出力が“L”の期間と呼ぶ)は、選択された走査配線上の表面伝導型放出素子の両端に印加される電圧は $V_s$ であるため、電子は放出されない。

【0041】選択電位 $V_s$ が印加された走査配線上の表面伝導型放出素子からは、パルス幅変調手段の出力が $V_{pwm}$ である期間(以降、出力が“H”の期間と呼ぶ)に応じて電子が放出される。電子が放出されれば放出された電子ビームの量に応じて前述の蛍光体が発光するため、放出された時間に応じた輝度を発光させることができる。

【0042】本発明の実施の形態に係る画像表示装置も、このような表示パネルを線順次走査、パルス幅変調することによって画像を表示している。

【0043】(走査配線での電圧降下について) 上述したように、画像表示装置の抱える根本的な課題は、表示パネルの走査配線における電圧降下によって、走査配線上の電位が上昇することにより、表面伝導型放出素子に印加される電圧が減少するため、表面伝導型放出素子か

らの放出電流が低減してしまうことである。以下、この電圧降下の機構について説明する。

【0044】表面伝導型放出素子の設計仕様や製法によっても異なるが、表面伝導型放出素子の1素子分の素子電流は電圧 $V_{SEL}$ を印加した場合に数 $100 \mu A$ 程度である。

【0045】このため、ある水平走査期間において選択された走査線上の1ピクセルのみを発光させ、それ以外のピクセルは発光させない場合には、変調配線から選択行の走査配線に流入する素子電流は1ピクセル分の電流(すなわち上述の数 $100 \mu A$ )だけであるため、電圧降下はほとんど生じることはなく、発光輝度が低下することはない。

【0046】しかし、ある水平走査期間において、選択された行の全ピクセルを発光させる場合には、全変調配線から選択状態としている走査配線に対し、全ピクセル分の電流が流入するため、電流の総和は数 $100 mA \sim$ 数 $A$ となり、走査配線の配線抵抗によって走査配線上に電圧降下が発生していた。

【0047】走査配線上に電圧降下が発生すれば、表面伝導型放出素子の両端に印加される電圧が低下する。このため表面伝導型放出素子から発光される放出電流が低下してしまい、結果として発光輝度が低下していた。

【0048】具体的に、表示画像として、図5(a)に示したような黒の背景に白い十字状のパターンを表示した場合を考えてみる。

【0049】すると同図の行 $L$ を駆動する際には、点灯しているピクセルの数が少ないため、その行の走査配線にはほとんど電圧降下が生じない。その結果各ピクセルの表面伝導型放出素子からは所望の量の放出電流が放出され、所望の輝度で発光させることができる。

【0050】一方、同図の行 $L'$ を駆動する際には、同時にすべてのピクセルが点灯するため、走査配線上に電圧降下が発生し、各ピクセルの表面伝導型放出素子からの放出電流が減少する。その結果、行 $L'$ のラインでは輝度が低下することとなる。

【0051】このように、1水平ラインごとの画像データの違いにより、電圧降下によって受ける影響が変化するため、図5(a)のような十字パターンを表示する際には同図(b)のような画像が表示されてしまっていた。

【0052】なおこの現象は十字パターンに限るものではなく、たとえばウインドウパターンや、自然画像を表示した際にも発生するものである。

【0053】また、さらに複雑なことに、電圧降下の大きさはパルス幅変調によって変調を行うことにより1水平走査期間の中でも変化する性質を持っている。

【0054】各列に供給するパルス幅変調信号が、図4に示したように入力されるデータに対し、そのデータの大きさに依存したパルス幅の、立ち上がりが同期したパ



ルス幅変調信号を出力する場合には、入力画像データにもよるが一般的には、1水平走査期間のなかでは、パルスの立ち上がり直後ほど点灯しているピクセルの数が多く、その後輝度の低い箇所から順に消灯していくため、点灯するピクセルの数は一水平走査期間の中では、時間を追って減少する。

【0055】したがって、走査配線上に発生する電圧降下の大きさも、1水平走査期間の初めほど大きく次第に減少していく傾向がある。

【0056】パルス幅変調信号は変調の1階調に相当する時間ごとに出力が変化するため、電圧降下の時間的な変化もパルス幅変調信号の1階調に相当する時間毎に変化する。

【0057】以上、走査配線における電圧降下について説明した。

【0058】次に、電圧降下の影響に対する補正の仕方について詳述する。

【0059】（電圧降下の計算方法）発明者らは、電圧降下の影響を低減するための補正量を求めるには、まずその第一段階として、電圧降下の大きさとその時間変化をリアルタイムに予測するハードウェアを開発することが必要と考えた。

【0060】しかし、本発明の実施の形態に係る画像表示装置の表示パネルとしては、数千本もの変調配線を備えることが一般的であり、変調配線のすべてと走査配線との交点の電圧降下を計算することは非常に困難であるとともに、それをリアルタイムで計算するハードウェアを作製することは現実的ではなかった。

【0061】一方、発明者らが電圧降下の検討を行った結果、以下のような特徴があることが分かってきた。

【0062】i) 一水平走査期間のある時点においては、走査配線上に発生する電圧降下は走査配線上で空間的に連続的な量であり非常に滑らかなカーブである。

【0063】ii) 電圧降下の大きさは表示画像によっても異なるが、パルス幅変調の1階調に相当する時間毎に変化し、概略的には、パルスの立ち上がり部分ほど大きく、時間的には次第に小さくなるか、もしくはその大きさを維持するかのどちらかである。すなわち、図4のような駆動方法では1水平走査期間の中で電圧降下の大きさが増加することはない。

【0064】そこで、発明者らは、上述したような特徴を鑑みて、以下のような近似モデルにより簡略化して計算を行うことによって、計算量を低減できないか検討を行った。

【0065】まず、i) の特徴から、ある時点の電圧降下の大きさを計算するのに際して、数千本もの変調配線を数本～数十本の変調配線に集中化した縮退モデルによって近似的に簡略化して計算することができないか検討を行った。

【0066】なお、これについては以下の縮退モデルに

よる電圧降下の計算で詳細に説明する。

【0067】また、ii) に挙げた特徴から、1水平走査期間のなかに複数の時刻を設け、各時刻に対し電圧降下を計算することで電圧降下の時間変化を概略的に予測することとした。

【0068】具体的には以下で説明する縮退モデルによる電圧降下の計算を複数の時刻に対して計算することによって、電圧降下の時間変化を概略的に予測した。

【0069】（縮退モデルによる電圧降下の計算）図6(a)は、縮退を行う際のブロック及びノードを説明するための図である。

【0070】同図では図を簡略化するため、選択された走査配線と各変調配線およびその交差部に接続される表面伝導型放出素子のみを記載した。

【0071】いま一水平走査期間の中のある時刻であって、選択された走査配線上の各ピクセルの点灯状態（すなわち変調手段の出力が“H”であるか、“L”であるか）が分かっているものとする。

【0072】この点灯状態において、各変調配線から選択された走査配線へ流れ込む素子電流を  $I_{fi}$  ( $i = 1, 2, \dots, N$ ,  $i$  は列番号) と定義する。

【0073】また、同図に示すように、 $n$  本の変調配線と選択された走査配線のそれと交差する部分及び、その交点に配置される表面伝導型放出素子を1つのグループとしてブロックを定義する。本例では、ブロック分けを行うことで4つのブロックに分割した。

【0074】また、各々のブロックの境界位置においてノードという位置を設定した。ノードとは、縮退モデルにおいて走査配線上に発生する電圧降下量を離散的に計算するための水平位置(基準点)である。

【0075】本例ではブロックの境界位置に、ノード0～ノード4の5つのノードを設定した。

【0076】図6(b)は縮退モデルを説明するための図である。

【0077】縮退モデルでは同図(a)の1ブロックに含まれる  $n$  本の変調配線を1本に縮退化し、縮退化された1本の変調配線が、走査配線のブロックの中央に位置するように接続した。

【0078】また、縮退化された各々のブロックの変調配線には電流源が接続されており、各電流源から各々のブロック内の電流の総和  $I_{F0} \sim I_{F3}$  が流れ込むものとした。

【0079】即ち、 $I_{Fj}$  ( $j = 0, 1, \dots, 3$ ) は、  
【数1】

$$I_{Fj} = \sum_{i=j \times n+1}^{(j+1) \times n} I_{fi} \quad (\text{式1})$$

として表される電流(式1)である。

【0080】また、走査配線の両端の電位が同図(a)の例では  $V_s$  であるのに対し、同図(b)では  $GND$  電

位としているのは、縮退モデルでは、変調配線から選択した走査配線に流れ込む電流を上記電流源によりモデリングしたことにより、走査配線上の各部の電圧降下量は、その給電部を基準（GND）電位として各部の電圧（電位差）を算出することにより計算できるためである。つまり、電圧降下を算出する上での基準電位として規定したものである。

【0081】また、表面伝導型放出素子を省略しているのは、選択された走査配線から見た場合に、列配線から同等の電流が流れ込めば、表面伝導型放出素子の有無によらず、発生する電圧降下自体は変わらないためである。従って、ここでは、各ブロックの電流源から流れ込む電流値を各ブロック内の素子電流の総和の電流値（式1）に設定することで表面伝導型放出素子を省略した。

【0082】また、各ブロックの走査配線の配線抵抗は一区間の走査配線の配線抵抗  $r$  の  $n$  倍とした（ここで一区間とは走査配線の、ある列配線との交差部とその隣の列配線との交差部の間のことを指している。また本例では、一区間の走査配線の配線抵抗は均一であるものとした。）。

【0083】このような縮退モデルにおいて、走査配線上の各ノードにおいて発生する電圧降下量  $DV0 \sim DV4$  は以下のような積和形式の式により、簡単に計算することができる。

【0084】

【数2】

$$\begin{aligned} DV0 &= a00 \times IF0 + a01 \times IF1 + a02 \times IF2 + a03 \times IF3 \\ DV1 &= a10 \times IF0 + a11 \times IF1 + a12 \times IF2 + a13 \times IF3 \\ DV2 &= a20 \times IF0 + a21 \times IF1 + a22 \times IF2 + a23 \times IF3 \\ DV3 &= a30 \times IF0 + a31 \times IF1 + a32 \times IF2 + a33 \times IF3 \\ DV4 &= a40 \times IF0 + a41 \times IF1 + a42 \times IF2 + a43 \times IF3 \end{aligned}$$

となる。

【0085】すなわち、

【数3】

$$DVi = \sum_{j=0}^3 a_{ij} \times IFj \quad (\text{式2})$$

$$(i = 0, 1, 2, 3, 4)$$

が成立する。

【0086】ただし、 $a_{ij}$  は縮退モデルにおいて  $j$  番目のブロックだけに単位電流を注入したときに、 $i$  番目のノードに発生する電圧である（以下、これを  $a_{ij}$  と定義する。）。

【0087】上記の  $a_{ij}$  はキルヒホフの法則により以下のように簡単に導出できる。

【0088】即ち、図6（b）において、ブロック  $i$  の電流源からみた走査配線の左側の供給端子までの配線抵抗を  $rl_i$  ( $i = 0, 1, 2, 3, 4$ )、右側の供給端子までの配線抵抗を  $rr_i$  ( $i = 0, 1, 2, 3$ 、

4)、ブロック0と左の供給端子との間の配線抵抗及びブロック4と右の供給端子との間の配線抵抗をいずれも  $rt$  と定義すれば、

【数4】

$$\begin{aligned} rl0 &= rt + 0.5 \times n \times r \\ rr0 &= rt + 3.5 \times n \times r \\ rl1 &= rt + 1.5 \times n \times r \\ rr1 &= rt + 2.5 \times n \times r \\ rl2 &= rt + 2.5 \times n \times r \\ rr2 &= rt + 1.5 \times n \times r \\ rl3 &= rt + 3.5 \times n \times r \\ rr3 &= rt + 0.5 \times n \times r \end{aligned}$$

が成立する。

【0089】さらに、

【数5】

$$\begin{aligned} a &= rl0 // rr0 = rl0 \times rr0 / (rl0 + rr0) \\ b &= rl1 // rr1 = rl1 \times rr1 / (rl1 + rr1) \\ c &= rl2 // rr2 = rl2 \times rr2 / (rl2 + rr2) \\ d &= rl3 // rr3 = rl3 \times rr3 / (rl3 + rr3) \end{aligned}$$

とおく。

【0090】すると、 $a_{ij}$  は、

【数6】

$$\begin{aligned} a00 &= a \times rt / rl0 \\ a10 &= a \times (rt + 3 \times n \times r) / rr0 \\ a20 &= a \times (rt + 2 \times n \times r) / rr0 \\ a30 &= a \times (rt + 1 \times n \times r) / rr0 \\ a40 &= a \times rt / rr0 \\ a01 &= b \times rt / rl1 \\ a11 &= b \times (rt + n \times r) / rl1 \\ a21 &= b \times (rt + 2 \times n \times r) / rl1 \\ a31 &= b \times (rt + n \times r) / rr1 \\ a41 &= b \times rt / rr1 \\ a02 &= c \times rt / rl2 \\ a12 &= c \times (rt + n \times r) / rl2 \\ a22 &= c \times (rt + 2 \times n \times r) / rl2 \\ a32 &= c \times (rt + n \times r) / rr2 \\ a42 &= c \times rt / rr2 \\ a03 &= d \times rt / rl3 \\ a13 &= d \times (rt + n \times r) / rl3 \\ a23 &= d \times (rt + 2 \times n \times r) / rl3 \\ a33 &= d \times (rt + 3 \times n \times r) / rl3 \\ a43 &= d \times rt / rr3 \end{aligned} \quad (\text{式3})$$

のように簡単に導出できる。ただし式3において、 $A/B$  は、抵抗  $A$  と抵抗  $B$  の並列の抵抗値を表す記号であって、 $A/B = A \times B / (A + B)$  である。

【0091】式2はブロック数が4でない場合においても、 $a_{ij}$  の定義を顧みれば、キルヒホフの法則によって簡単に算出することができる。また、本例のように走査配線の両側に給電端子を備えず片側のみに備える場合においても、 $a_{ij}$  の定義に従って計算することにより

簡単に算出できる。

【0092】なお、式3によって定義されるパラメータ  $a_{ij}$  は計算を行うたびに計算し直す必要はなく、一度計算してテーブルとして記憶しておけばよい。

【0093】さらに、式1で定めた各ブロックの総和電流  $IF0 \sim IF3$  に対し、式(4)のような近似を行った。

【0094】

【数7】

$$IF_j = \sum_{i=j \times n+1}^{(j+1) \times n} IF_i = IFS \times \sum_{i=j \times n+1}^{(j+1) \times n} Count_i \quad (式4)$$

ただし、上式において  $Count_i$  は選択された走査線上の  $i$  番目のピクセルが点灯状態である場合には1をとり、消灯状態である場合には0をとる変数である。

【0095】 $IFS$  は表面伝導型放出素子1素子の両端に電圧  $V_{SEL}$  を印加したときに流れる素子電流  $IF$  に対し、0～1の間の値をとる係数  $\alpha$  をかけた量である。 $\alpha$  の決定は、0から1の間のいくつかの値を試してみても最良のものを選べばよい。走査電位を走査配線の両側から供給する場合は、 $\alpha$  の値は0.6から0.7が好適である。ここでは  $\alpha$  を0.7とした。

【0096】すなわち、

【数8】

$$IFS = \alpha \times IF \quad (式5)$$

と定義した。

【0097】式4は選択された走査配線に対し各ブロックの列配線から該ブロック内の点灯数に比例した素子電流が流れ込むものとしている。この際、1素子の素子電流  $IF$  に係数  $\alpha$  をかけたものを1素子の素子電流  $IFS$  としたのは、電圧降下により走査配線の電圧が上昇することにより、素子電流の量が減少することを考慮したものである。

【0098】図6(c)は、ある点灯状態において、縮退モデルにより各ノードの電圧降下量  $DV0 \sim DV4$  を計算した結果の一例である。

【0099】電圧降下は非常に滑らかなカーブとなるため、ノードとノードの間の電圧降下は近似的には図の点線に示したような値をとると想定される。

【0100】このように、本縮退モデルを用いれば、入力された画像データに対し所望の時点でのノードの位置での電圧降下を計算することが可能である。

【0101】以上、ある点灯状態における電圧降下量を、縮退モデルを用いて簡単に計算した。

【0102】選択された走査配線に発生する電圧降下は一水平走査期間内で時間的に変化するが、これについては前述したように一水平走査期間中のいくつかの時刻に対して、その時の点灯状態を求め、その点灯状態に対し縮退モデルを用いて電圧降下を計算することにより予測した。

【0103】なお、一水平走査期間のある時点での各ブロック内の点灯数は各ブロックの画像データを参照すれば簡単に求めることができる。

【0104】いま、1つの例としてパルス幅変調回路への入力データのビット数が8ビットであるものとし、パルス幅変調回路は、入力データの大きさに対してリニアなパルス幅を出力するものとする。

【0105】すなわち入力データが0のときは、出力は" L " となり、入力データが255のとき一水平走査期間の間は" H " を出力し、入力データが128のときには一水平走査期間のうち初めの半分の期間は" H " を出力し、後の半分の期間は" L " を出力するものとする。

【0106】このような場合、パルス幅変調信号の開始時刻(本例の変調信号の例では立ち上がりの時刻)の点灯数は、パルス幅変調回路への入力データが0よりも大きいものの数をカウントすれば簡単に検出できる。

【0107】同様に一水平走査期間の中央の時刻の点灯数は、パルス幅変調回路への入力データが128よりも大きいものの数をカウントすれば簡単に検出できる。

【0108】このように画像データのある閾値に対してコンパレートし、コンパレータの出力が真である数をカウントすれば、任意の時間における点灯数が簡単に計算することができる。

【0109】ここで以降の説明を簡単化するため、タイムスロットという時間量を定義する。

【0110】すなわち、タイムスロットとは、一水平走査期間のなかのパルス幅変調信号の立ち上がりからの時間を表しており、タイムスロット=0とは、パルス幅変調信号の開始時刻直後の時刻を表すものと定義する。

【0111】タイムスロット=64とは、パルス幅変調信号の開始時刻から、64階調分の時間が経過した時刻を表すものと定義する。

【0112】同様にタイムスロット=128とは、パルス幅変調信号の開始時刻から、128階調分の時間が経過した時刻を表すものと定義する。なお、本例ではパルス幅変調は立ち上がり時刻を基準として、そこからのパルス幅を変調した例を示したが、同様に、パルスの立ち下がり時刻を基準として、パルス幅を変調する場合でも、時間軸の進む方向とタイムスロットの進む方向が逆となるが、同様に適用することができるというまでもない。

【0113】(電圧降下量から補正データの計算) 上述したように、縮退モデルを用いて繰り返し計算を行うことで一水平走査期間中の電圧降下の時間変化を近似的かつ離散的に計算することができた。

【0114】図7は、ある画像データに対して、電圧降下を繰り返し計算し、走査配線での電圧降下の時間変化を計算した例である(ここに示されている電圧降下及びその時間変化は、ある画像データに対する一例であっ

て、別の画像データに対する電圧降下は、また別の变化をすることは当然である。))。

【0115】同図ではタイムスロット=0, 64, 128, 192の4つの時点に対して、各々縮退モデルを適用して計算を行うことに、それぞれの時刻の電圧降下を離散的に計算した。

【0116】図7では各ノードにおける電圧降下量を点線で結んでいるが、点線は図を見やすくするために記載したものであって、本縮退モデルにより計算された電圧降下は□、○、△で示した各ノードの位置において離散的に計算した。

【0117】発明者らは、電圧降下の大きさとその時間変化を計算可能となった次の段階として、電圧降下量から画像データを補正する補正データを算出する方法について検討を行った。

【0118】図8は、選択した走査配線上に図7に示した電圧降下が発生した際に、点灯状態にある表面伝導型放出素子から放出される放出電流を見積もったグラフである。

【0119】縦軸は電圧降下がないときに放出される放出電流の大きさを100%として、各時間、各位置の放出電流の量を百分率で表しており、横軸は水平位置を表している。

【0120】図8に示すように、ノード2の水平位置(基準点)において、

タイムスロット=0の時の放出電流を $I_{e0}$ 、  
タイムスロット=64の時の放出電流を $I_{e1}$ 、  
タイムスロット=128の時の放出電流を $I_{e2}$ 、  
タイムスロットが192の時の放出電流を $I_{e3}$ とする。

【0121】同図は図7の電圧降下量と図3の“駆動電圧対放出電流”のグラフから計算した。具体的には電圧 $V_{SEL}$ から電圧降下量を引いた電圧が印加された際の放出電流の値を単に機械的にプロットしたものである。

【0122】したがって、同図はあくまで点灯状態にある表面伝導型放出素子から放出される電流を意味しており、消灯状態にある表面伝導型放出素子が電流を放出することはない。

【0123】以下に、電圧降下量から画像データを補正する補正データを算出する方法として、以下に説明を行う。

【0124】(離散的補正データの算出方法) 図9 (a), (b), (c)は図8の放出電流の時間変化から、電圧降下量の補正データを計算する方法を説明するための図である。同図は大きさが64の画像データに対する補正データを算出した例である。輝度の発光量は、放出電流パルスによる放出電流を時間的に積分した、放出電荷量に他ならない。したがって以降では、電圧降下

$$DC1 = ((2 \times IE - I_{e0} - I_{e1}) / (I_{e0} + I_{e1})) \times 64 \quad (式9)$$

となる。

による輝度の変動を考えるのにあたって、放出電荷量をもとに説明を行う。

【0125】いま、電圧降下の影響がない場合の放出電流を $IE$ とし、パルス幅変調の1階調に相当する時間を $\Delta t$ とするならば、画像データが64のときの、放出電流パルスによって放出されるべき放出電荷量 $Q0$ は放出電流パルスの振幅 $IE$ にパルス幅 $(64 \times \Delta t)$ をかけて、

$$Q0 = IE \times 64 \times \Delta t \quad (式6)$$

としてあらわすことができる。

【0126】しかし、実際には、走査配線上の電圧降下によって放出電流が低下する現象が発生する。

【0127】電圧降下の影響を考慮した放出電流パルスによる放出電荷量は、近似的には次のように計算できる。すなわち、ノード2のタイムスロット=0, 64の放出電流をそれぞれ $I_{e0}$ ,  $I_{e1}$ とし、0~64の間の放出電流は $I_{e0}$ と $I_{e1}$ の間を直線的に変化するものと近似すれば、この間の放出電荷量 $Q1$ は図9(b)の台形の面積となる。

【0128】すなわち、

$$Q1 = (I_{e0} + I_{e1}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5 \quad (式7)$$

として計算できる。

【0129】次に、図9(c)に示すように、電圧降下による放出電流の低下分を補正するために、パルス幅を $DC1$ だけ伸ばしたとき、電圧降下の影響を除去できたとする。

【0130】また、電圧降下の補正を行い、パルス幅を伸ばした場合には、各タイムスロットにおける放出電流量は変化すると考えられるが、ここでは簡単化のため、図9(c)のように、タイムスロット=0では、放出電流が $I_{e0}$ 、タイムスロット=(64+ $DC1$ )における放出電流が $I_{e1}$ になるものとする。

【0131】また、タイムスロット0とタイムスロット(64+ $DC1$ )の間の放出電流は、2点の放出電流を直線で結んだ線上の値をとるものと近似する。

【0132】すると、補正後の放出電流パルスによる放出電荷量 $Q2$ は、

$$Q2 = (I_{e0} + I_{e1}) \times (64 + DC1) \times \Delta t \times 0.5 \quad (式8)$$

として計算できる。

【0133】これが前述の $Q0$ と等しいとすれば、

$$IE \times 64 \times \Delta t = (I_{e0} + I_{e1}) \times (64 + DC1) \times \Delta t \times 0.5$$

となる。

【0134】これを $DC1$ について解けば、

$$DC1 = ((2 \times IE - I_{e0} - I_{e1}) / (I_{e0} + I_{e1})) \times 64 \quad (式9)$$

【0135】このようにして、画像データが64の場合

の補正データを算出した。

【0136】すなわち、ノード2の位置の大きさが64の画像データに対しては式15に記載のように、CData = DC1だけ補正量CDataを加算すればよい。

【0137】図10は計算された電圧降下量から、大きさが128の画像データに対する補正データを算出した例である。

【0138】いま、電圧降下の影響がない場合、画像データが128のときに放出電流パルスによって放出されるべき放出電荷量Q3は、

【数14】

$$Q3 = IE \times 128 \times \Delta t = 2 \times Q0 \quad (\text{式10})$$

一方、電圧降下の影響を受けた、実際の放出電流パルスによる投入電荷量は、近似的には次のように計算することができる。

【0139】すなわち、ノード2のタイムスロット = 0, 64, 128の放出電流量をそれぞれ $I_{e0}$ ,  $I_{e1}$ ,  $I_{e2}$ とする。また、0～64の間の放出電流は $I_{e0}$ と $I_{e1}$ の間を直線的に変化し、64～128の間は $I_{e1}$ と $I_{e2}$ の間を直線で結んだ線上を変化するものと近似すれば、0～128までのタイムスロットの間の放出電荷量Q4は図10(b)の2つの台形の面積の和となる。

【0140】すなわち、

【数15】

$$Q4 = (I_{e0} + I_{e1}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5 + (I_{e1} + I_{e2}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5 \quad (\text{式11})$$

$$DC2 = ((2 \times IE - I_{e1} - I_{e2}) / (I_{e1} + I_{e2})) \times 64 \quad (\text{式12})$$

として計算することができる。

【0149】結果としてノード2の位置の大きさが128の画像データに対しては、

【数17】

$$CData = DC1 + DC2 \quad (\text{式13})$$

だけ補正量CDataを加算すればよい。

【0150】図11は計算された電圧降下量から、大きさが192の画像データに対する補正データを算出した例である。

【0151】いま、画像データが192のときに期待される放出電流パルスによる放出電荷量Q5は、

【数18】

$$Q5 = IE \times 192 \times \Delta t = 3 \times Q0$$

となる。

【0152】一方、電圧降下の影響を受けた、実際の放

$$Q6 = (I_{e0} + I_{e1}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5 + (I_{e1} + I_{e2}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5 + (I_{e2} + I_{e3}) \times 64 \times \Delta t \times 0.5$$

として計算できる。

【0155】一方、電圧降下の補正量を以下のように計算した。

として計算できる。

【0141】一方、電圧降下の補正量を以下のように計算した。

【0142】タイムスロット0～64に相当する期間を期間1、64～128に相当する期間を期間2と定義する。

【0143】補正を施した際に、期間1の部分がDC1だけ伸びて期間1'に伸長され、期間2の部分がDC2だけ伸びて、期間2'に伸長されるものとする。

【0144】この際におおのこの期間は補正を施されることにより、放出電荷量が前述のQ0と同じになるものとする。

【0145】また、各期間の初めと終わりの放出電流は、補正を行うことで変化することは言うまでもないが、ここでは計算を簡単化するため、変化しないものと仮定した。

【0146】すなわち、期間1'の初めの放出電流は $I_{e0}$ 、期間1'の終わりの放出電流は $I_{e1}$ 、期間2'の初めの放出電流は $I_{e1}$ 、期間2'の終わりの放出電流は $I_{e2}$ であるものとする。

【0147】すると、DC1は式15と同様にして計算することができる。

【0148】また、DC2は、同様な考え方により、

【数16】

出電流パルスによる放出電荷量は、近似的には次のように計算することができる。

【0153】すなわち、ノード2のタイムスロット = 0の時の放出電流を $I_{e0}$ 、タイムスロット = 64のときの放出電流を $I_{e1}$ 、タイムスロット = 128の時の放出電流を $I_{e2}$ 、タイムスロット = 192の時の放出電流を $I_{e3}$ とし、0～64の間の放出電流は $I_{e0}$ と $I_{e1}$ の間を直線的に変化し、64～128の間は $I_{e1}$ と $I_{e2}$ の間を直線で結んだ線上を変化し、128～192の間は $I_{e2}$ と $I_{e3}$ の間を直線で結んだ線上を変化するものと近似すれば、0～192までのタイムスロットの間の投入電荷量Q6は図11(c)の3つの台形の面積となる。

【0154】すなわち、

【数19】

$$(\text{式14})$$

【0156】タイムスロット0～64に相当する期間を期間1、64～128に相当する期間を期間2、128～192に相当する期間を期間3と定義する。

【0157】先ほどと同様に、補正を施した後は、期間1の部分がDC1だけ伸びて期間1'に伸長され、期間2の部分がDC2だけ伸びて、期間2'に伸長され、期間3の部分がDC3だけ伸びて期間3'に伸張されるものとする。

【0158】この際、おのおのの期間は補正を施されることにより、放出電荷量が前述のQ0と同じになるものとする。

【0159】また、各期間の初めと終わりの放出電流は、補正の前後で変わらないものと仮定した。

$$DC3 = (2 \times IE - Ie2 - Ie3) / (Ie2 + Ie3) \times 64 \quad (\text{式15})$$

として計算することができる。

【0163】結果としてノード2の位置の大きさが192の画像データに加算する補正データCDataとしては、

$$CData = DC1 + DC2 + DC3 \quad (\text{式16})$$

を加算すればよい。

【0164】以上のようにしてノード2の位置に対する画像データ64、128、192の補正データCDataを算出した。

【0165】また、パルス幅が0の時には、当然ながら放出電流に対する電圧降下の影響はないため、補正データは0とし画像データに加算する補正データCDataも0とした。

【0166】なお、このように0、64、128、192というように、とびとびの画像データに対して補正データを計算しているのは、計算量を減らすことを狙ったものである。

【0167】すなわち任意のすべての画像データに対して同様の計算を行っては、非常に計算量が大きくなり、計算を行うためのハードウェア量が非常に大きくなってしまう。

【0168】一方、あるノードの位置においては、画像データが大きいほど、補正データも大きくなる傾向がある。これにより、任意の画像データに対する補正データを算出する際には、その画像データの近傍のすでに補正データが算出されている点と点を直線近似により補間すれば、計算量を大幅に減少させることができるためである。なお、この補間については離散的補正データ補間手段を説明する際に詳しく説明する。

【0169】また、同様な考え方をすべてのノードの位置において適用すれば、すべてのノードの位置における、画像データ=0、64、128、192の補正データを算出できる。なお、このように補正データを算出されている離散的な画像データのことを画像データ基準値と呼ぶ。

【0170】本例ではタイムスロットを0、64、128、192の4点に対して縮退モデルを適用して、各時刻の電圧降下量を計算したことにより、補正データも画

【0160】すなわち、期間1'の初めの放出電流は、 $Ie0$ 、期間1'の終わりの放出電流は $Ie1$ 、期間2'の初めの放出電流は $Ie1$ 、期間2'の終わりの放出電流は、 $Ie2$ 、期間3'の初めの放出電流は $Ie3$ 、期間3'の終わりの放出電流は $Ie4$ であるものとする。

【0161】すると、DC1、DC2はそれぞれ式15、18と同様に計算することができる。

【0162】また、DC3については、

【数20】

像データが0、64、128、192の4つの画像データ基準値に対する補正データを求めることができた。

【0171】しかし、好ましくは縮退モデルにより電圧降下を計算する時間の間隔を細かくすることで、電圧降下の時間変化をより精密に扱うことができ、離散的な画像データ基準値の個数が増加する一方、近似計算の誤差を低減することができる。具体的には、図9～11では、図を簡略化するためにタイムスロット0、64、128、192の4点のみにおいて計算を行ったが、実際には、タイムスロット0～255のうち16タイムスロットおきに計算を行ったところ（すなわち画像データの基準値を画像データの大きさと16ごとに設定した）、好ましかった。

【0172】なお、その際には同様な考え方に立って、式6～式16を変形して計算を行えばよい。図12

(a)は、上述の方法により、ある入力画像データに対し、各々のノードの位置における、画像データ=0、64、128、192に対する補正データCDataを離散的に計算した結果の一例である。なお、同図では同一の画像データに対する離散的補正データを、図を見やすくするために、点線の曲線で結んで記載した。

【0173】（離散的補正データの補間方法）離散的に算出された補正データは、各ノードの位置に対する離散的なものであって、任意の水平位置（列配線番号）における補正データを与えるものではない。またそれと同時に、各ノード位置においていくつかの予め定められた画像データの基準値の大きさをもつ画像データに対する補正データであって実際の画像データの大きさに応じたにに対する補正データをあたえるものではない

【0174】そこで、発明者らは、各列配線における入力画像データの大きさに適合した補正データを、離散的に算出した補正データを補間することにより算出した。

【0175】図12(b)はノードnとノードn+1の間に位置するxという位置における、画像データDataに相当する補正データを算出する方法を示した図である。

【0176】なお前提として、補正データはすでにノードn及びノードn+1の位置Xn及びXn+1において

離散的に計算されているものとする。

【0177】また、画像データDataはすでに離散的に補正データが算出されている画像データである、画像データ基準値の $D_k$ と $D_{k+1}$ の間の値をとるものとする。

【0178】いま、ノード $n$ の $k$ 番目の画像データの基準値に対する離散的補正データを $CData[k][n]$ と

$$CA = \frac{(X_{n+1}-x) \times CData[k][n] + (x-X_n) \times CData[k][n+1]}{X_{n+1} - X_n}$$

(式17)

となる。ただし、 $X_n$ 、 $X_{n+1}$ はそれぞれノード $n$ 、 $(n+1)$ の水平表示位置であって、前述したブロックを決定するときに定められる定数である。

【0180】また、位置 $x$ における画像データ $D_{k+1}$

$$CB = \frac{(X_{n+1}-x) \times CData[k+1][n] + (x-X_n) \times CData[k+1][n+1]}{X_{n+1} - X_n}$$

(式18)

となる。

【0182】 $CA$ と $CB$ の補正データを直線近似することにより、位置 $x$ における画像データDataに対する

$$CD = \frac{CA \times (D_{k+1} - Data) + CB \times (Data - D_k)}{D_{k+1} - D_k}$$

(式19)

となる。

【0184】以上のように、離散的補正データから実際の位置や画像データの大きさに適合した補正データを算出するためには、式23～式25に記載した方法により簡単に計算できる。

【0185】このようにして算出した補正データを画像データに加算して画像データを補正し、補正後の画像データ(補正画像データとよぶ)に応じてパルス幅変調を行えば、従来からの課題であった表示画像における、電圧降下による影響を低減することができ、画質を向上させることができる。

【0186】また、予めからの課題であった補正のためのハードウェアも、これまで説明してきたような縮退化などの近似を導入することにより、計算量を低減化することができるため非常に小規模なハードウェアで構成することができるという優れたメリットがあった。

【0187】(システム全体と各部分の機能説明)次に、補正データ算出手段を内蔵した画像表示装置のハードウェアについて説明する。

【0188】図13はその回路構成の概略を示すブロック図である。図において1は図1の表示パネル、 $D \times 1 \sim D \times M$ 及び $D \times 1' \sim D \times M'$ は表示パネルの走査配線の電圧供給端子、 $D_y 1 \sim D_y N$ は表示パネルの変調配線の電圧供給端子、 $H_v$ はフェースプレートとリアプレートの間に加速電圧を印加するための高圧供給端子、 $V_a$ は高圧電源、2は走査回路、3は同期信号分離回路、4はタイミング発生回路、7は同期分離回路3によ

表記するならば、位置 $x$ におけるパルス幅 $D_k$ の補正データ $CA$ は、 $CData[k][n]$ と $CData[k][n+1]$ の値を用いて、直線近似により、以下のように計算できる。

【0179】すなわち、

【数22】

の補正データ $CB$ は以下のように計算できる。

【0181】すなわち、

【数23】

補正データ $CD$ は、以下のように計算できる。

【0183】すなわち、

【数24】

り $YPbPr$ 信号を $RGB$ に変換するための変換回路、17は逆 $\gamma$ 処理部、5は画像データ1ライン分のシフトレジスタ、6は画像データ1ライン分のラッチ回路、8は表示パネルの変調配線に変調信号を出力するパルス幅変調手段、12は加算器、14は補正データ算出手段である。

【0189】また、同図において $R$ 、 $G$ 、 $B$ は $RGB$ パラレルの入力映像データ、 $R_a$ 、 $G_a$ 、 $B_a$ は後述する逆 $\gamma$ 変換処理を施した $RGB$ パラレルの映像データ、 $Data$ はデータ配列変換部によりパラレル・シリアル変換された画像データ、 $CD$ は補正データ算出手段により算出された補正データ、 $Dout$ は加算器により画像データに補正データを加算することにより、補正された画像データ(補正画像データ)である。

【0190】(同期分離回路、タイミング発生回路)本実施形態の画像表示装置は、 $NTSC$ や、 $PAL$ 、 $SECAM$ 、 $HDTV$ などのテレビジョン信号や、コンピュータの出力である $VGA$ などをともに表示することができる。

【0191】図13では図を簡単化するため、 $HDTV$ 方式のみにについて記載している。

【0192】 $HDTV$ 方式の映像信号は、まず同期分離回路3により同期信号 $Vsync$ 、 $Hsync$ を分離し、タイミング発生回路に供給する。同期分離された映像信号は、 $RGB$ 変換手段に供給される。 $RGB$ 変換手段の内部には、 $YPbPr$ から $RGB$ への変換回路の他に、不図示のローパスフィルタや $A/D$ 変換器などが設けられてお



り、Y P b P r をデジタルRGB信号へと変換し、逆 $\gamma$ 処理部へと供給する。

【0193】（タイミング発生回路）タイミング発生回路は、PLL回路を内蔵しており、様々な映像ソースの同期信号に同期したタイミング信号を発生し、各部の動作タイミング信号を発生する回路である。

【0194】タイミング発生回路4が発生するタイミング信号としては、シフトレジスタ5の動作タイミングを制御するTsft、シフトレジスタから、ラッチ回路6へデータをラッチするための制御信号Dataload、変調手段8のパルス幅変調開始信号Pwmstart、パルス幅変調のためのクロックPwmclk、走査回路2の動作を制御するTscanなどがある。

【0195】（走査回路）図14に示すように、走査回路2及び2'は、表示パネルを一水平走査期間に1行ずつ順次走査するために、接続端子Dx1～DxMに対して選択電位Vsまたは非選択電位Vnsを出力する回路である。

【0196】走査回路2及び2'はタイミング発生回路4からのタイミング信号Tscanに同期して、一水平期間ごとに、選択している走査配線を順次切り替え、走査を行う回路である。

【0197】なお、Tscanは垂直同期信号及び水平同期信号などから作られるタイミング信号群である。

【0198】走査回路2及び2'は、図14に示すようにそれぞれM個のスイッチとシフトレジスタなどから構成される。これらのスイッチはトランジスタやFETにより構成するのが好ましい。

【0199】なお、走査配線での電圧降下を低減するためには、走査回路は図13に示したように、表示パネルの走査配線の両端に接続され、両端からドライブされることが好ましい。

【0200】一方、本発明の実施の形態では、走査回路が走査配線の両端に接続されていない場合でも有効であり、式3のパラメータを変更するだけで適用できる。

【0201】（逆 $\gamma$ 処理部）CRTは入力に対しほぼ2.2乗の発光特性（以降逆 $\gamma$ 特性とよぶ）を備えている。

【0202】入力映像信号はCRTのこのような特性が考慮されており、CRTに表示した際にリニアな発光特性となるように一般に0.45乗の $\gamma$ 特性にしたがって変換される。

【0203】一方、本発明の実施の形態に係る画像表示装置の表示パネルは駆動電圧の印加時間により変調を施す場合、印加時間の長さに対しほぼリニアな発光特性を有しているため、入力映像信号を逆 $\gamma$ 特性にもとづいて変換（以降逆 $\gamma$ 変換とよぶ）する必要がある。

【0204】図13に記載した逆 $\gamma$ 処理部は、入力映像信号を逆 $\gamma$ 変換するためのブロックである。

【0205】本実施形態の逆 $\gamma$ 処理部は、上記逆 $\gamma$ 変換

処理をメモリによって構成した。

【0206】逆 $\gamma$ 処理部は、映像信号R、G、Bのビット数を8ビットとし、逆 $\gamma$ 処理部の出力である映像信号Ra、Ga、Baのビット数を同じく8ビットとして、アドレス8ビット、データ8ビットのメモリを各色ごと用いることにより構成した（図15）。

【0207】（データ配列変換部）データ配列変換部9はRGBパラレルな映像信号であるRa、Ga、Baを表示パネルの画素配列に合わせてパラレル・シリアル変換する回路である。データ配列変換部9の構成は図16に示したようにRGB各色ごとのFIFO（First In First Out）メモリ2021R、2021G、2021Bとセレクト2022から構成される。

【0208】同図では図示していないが、FIFOメモリは水平画素数ワードのメモリを奇数ライン用と偶数ライン用の2本備えている。奇数行目の映像データが入力された際には、奇数ライン用のFIFOにデータが書き込まれる一方、偶数ライン用のFIFOメモリから一つ前の水平走査期間に蓄積された画像データが読み出される。偶数行目の映像データが入力された際には偶数ライン用のFIFOにデータが書き込まれる一方、奇数ライン用FIFOメモリから一つ前の水平期間に蓄積された画像データが読み出される。

【0209】FIFOメモリから読み出されたデータは、セレクトにより表示パネルの画素配列にしたがって、パラレル・シリアル変換され、RGBのシリアル画像データSDataとして出力される。詳細については記載しないが、タイミング発生回路4からのタイミング制御信号に基づいて動作する。

【0210】（加算器12）加算器12は後述する補正データ調整手段からの補正データCD2と画像データDataを加算する手段である。加算を行うことにより画像データDataは補正が施され、補正画像データDoutとして最大値検出回路及び乗算器へ転送される。なお加算器の出力である補正画像データのビット数は画像データに補正データを加算した際にオーバーフローが起きないように決定することが好ましい。より具体的には、画像データDataが8ビットのデータ幅であって、最大値が255、補正データCD2は7ビットのデータ幅を持っていて、最大値が120であったとする。このとき加算結果の最大値は、255+120=375になった。これに対して加算器の出力である補正画像データDoutは、オーバーフローが起きないように、出力ビット幅として9ビット出力であることが好ましい。

（オーバーフロー処理）本発明では、算出した補正データを画像データに加算することにより補正を実現することについてはこれまで述べてきたとおりである。いま、変調手段のビット数が8ビットであって、加算器の出力である補正画像データDoutのビット数が9ビットであるものとする。すると、補正画像データを変調手段の入



力にそのまま接続してしまうと、オーバーフローがおきることになる。

【0211】また、補正データは本発明の画像表示装置に入力される画像データの1フレームごとの平均輝度が高いほど大きくなり、逆に1フレームごとの平均輝度が低いほど小さな値となる傾向がある。オーバーフローを防止するための構成として、平均輝度が最大となる画像データである全白パターン（8ビットの画像データの場合すべての画素のデータが255の白い画面）を入力した際の、補正画像データの最大値を予め見積もり、それが変調手段の入力範囲に収まるようなゲインを補正画像データに常に乗算してもよい。一方、上述したような固定のゲインでは、オーバーフローは発生しないが、平均輝度が低い画像については、より大きなゲインで表示ができるにもかかわらず、小さなゲインが乗算されてしまうため、表示画像の輝度が暗くなってしまう。

【0212】これに対し本発明では、後述するように、フレームごとの補正画像データの最大値を検出する最大値検出手段と、加算器の出力が変調手段の入力範囲におさまるようなゲインを算出するゲイン算出手段、および算出されたゲインと、加算器の出力を乗算する乗算器によって、フレームごとにゲインを算出することにより、オーバーフローを防止している。このようなオーバーフローを防止するためのゲインを算出するのは、フレームを単位として算出することが好ましい。たとえば1水平ラインごとにゲインを算出してオーバーフローを防止することもできるが、その場合、1水平ラインごとのゲインの違いにより、表示画像に違和感が発生する。

（最大値検出手段）本発明の最大値検出手段は図13に示すように、各部と接続されている。最大値検出手段は、1フレーム分の補正画像データDoutのなかで、最大となる値を検出する手段である。同手段は、コンパレータとレジスタなどによって簡単に構成できる回路である。同手段は、レジスタに記憶されている値と、順次転送されてくる補正画像データの大きさを比較し、補正画像データの方がレジスタの値よりも大きければ、レジスタの値をそのデータ値で更新する回路である。レジスタの値は、フレームの先頭で0にクリアすれば、フレームの終了時には、そのフレームの中の補正画像データの最大値がレジスタに格納される。こうして検出された補正画像データの最大値は、ゲイン算出手段へと転送される。

【0213】（ゲイン算出手段）ゲイン算出手段は、補正画像データDoutが変調手段の入力範囲におさまるようにゲインを算出する手段である。

【0214】ゲインの決定方法は、1フレーム内で、最大値検出部で検出した加算器の出力データの最大値をMAX、変調手段の入力範囲の最大値をINMAXとすると、

【数25】

$$\text{ゲイン } G \leq \text{INMAX} / \text{MAX} \quad (\text{式20})$$

となるように決定すればよい。

【0215】このゲイン算出手段では、垂直帰線期間においてゲインを更新して1フレーム毎にゲインの値が変更される。なお、本発明の画像表示装置の構成では、1フレーム前の補正画像データの最大値を用いて、現在のフレームの補正画像データに乘算するゲインを算出する構成となっている。したがって厳密には、フレームごとの補正画像データの違いから、オーバーフローがおきることある。このような課題に対し、補正画像データとゲインを乗算する乗算器の出力に対し後述するリミッタ手段を設け、乗算器の出力が変調手段の入力範囲に収まるように回路を設計した。

【0216】なお、発明者らは、数100によるゲインの算出法によって算出されるゲインを複数のフレームに対して平均化した値を用いて、ゲインを決定してもよいことを確認している。ゲインを平均化する効果は、入力画像データの大きさが激しく変動するような画像を表示した際には、フリッカを防止する効果がある。なおこの場合にも、オーバーフローを完全に防止することはできないから、後述するようリミッタを設けることが好ましい。

【0217】（乗算器）ゲイン算出手段で算出されたゲインと、加算器の出力である補正画像データDoutは、図13の乗算器によって乗算され、補正画像データDmultとしてリミッタ回路へ転送される。乗算器はいわゆるロジック回路によって構成してもよいし、テーブルメモリ（ROMまたはRAM）に乗算結果を格納しておいて、乗算する2つのパラメータをアドレスに入力し、データから乗算結果を出力してもよい。また、乗算器の出力が接続されているリミッタ手段もテーブルメモリで構成できることから、リミッタ手段と、乗算器をひとつのテーブルメモリによって構成することもできる。この場合、テーブルメモリに格納すべき内容は、乗算結果をリミットするデータが記載されていればよい。なお、好ましいリミッタの特性については以下に述べる。

【0218】（リミッタ手段）以上のようにして、オーバーフローがおきないようにゲインを決定できれば問題ないが、上述したいくつかのゲイン決定方法によれば、必ずオーバーフローがおきないようにゲインを決定することは困難であるので、リミッタ（Limiter）を設けておくこともできる。

【0219】リミッタは、予め設定されたリミット値を有し、リミッタに入力される出力データDmultとリミット値を比較し、Dmultよりもリミット値が小さければ、リミット値を出力し、Dmultよりもリミット値が大きければ、Dmultを出力する（図13における信号名は補正画像データDlim）。

【0220】リミッタは、図17（a）に示すように最大値まで一定の傾きの直線である折れ線の特性を示すも

のでも良いし、図17(b)に示すように最大値で飽和する飽和特性のような曲線の特性を示すものでも良い。図17(a)の特性のリミッタはコンパレータによって実現することができ、図17(b)の特性のリミッタはテーブルメモリなどにより実現することができる。リミッタ手段によって、変調手段の入力範囲に完全に制限された補正画像データDimは、シフトレジスタ、ラッチを介して変調手段へと供給される。

【0221】(遅延回路19)データ配列変換部により並び替えが行われた画像データSDataは補正データ算出手段と遅延回路19に入力される。補正データ算出手段の補正データ補間部はタイミング制御回路からの水平位置情報xと画像データSDataの値を参照して、それらにあった補正データCDを算出する。

【0222】遅延回路19は、補正データ算出にかかる時間を吸収するために設けられており、加算器で画像データに補正データが加算される際に、画像データにそれに対応した補正データが正しく加算されるよう遅延を行う手段である。同手段はフリップフロップを用いることにより構成できる。

【0223】(シフトレジスタ、ラッチ回路)補正データ補間部の出力である画像データDoutは、シフトレジスタ5により、シリアルなデータフォーマットから、各変調配線毎の平行な画像データID1~IDNへとシリアル/平行変換されラッチ回路へ出力される。ラッチ回路では1水平期間が開始される直前にタイミング信号Dataloadにより、シフトレジスタからのデータをラッチする。ラッチ回路6の出力は、平行な画像データD1~DNとして変調手段へと供給される。

【0224】なお本実施形態では画像データID1~IDN、D1~DNはそれぞれ8ビットの画像データとした。これらの動作タイミングはタイミング発生回路4

(図13)からのタイミング制御信号TSFT及びDataloadに基づいて動作する。

【0225】(変調手段の詳細)ラッチ回路6の出力である平行画像データD1~DNは変調手段8へと供給される。

【0226】変調手段は、図18(a)に示したように、PWMカウンタと、各変調配線ごとにコンパレータとスイッチ(同図ではFET)を備えたパルス幅変調回路(PWM回路)である。

【0227】画像データD1~DNと変調手段の出力パルス幅の関係は、図18(b)のようになりニアな関係にある。

【0228】図18(c)に変調手段の出力波形の例を3つ示す。

【0229】同図において上側の波形は、変調手段への入力データが0の時の波形、中央の波形は、変調手段への入力データが128の時の波形、下側の波形は、変調手段への入力データが255の時の波形である。

【0230】なお本例では変調手段への入力データD1~DNのビット数は8ビットとした。

【0231】なお、前述の説明では、変調手段の入力データが255のときは、一水平走査期間に相当するパルス幅の変調信号が出力されると記載した箇所があるが、詳細には図18(c)のように非常に短い時間ではあるがパルスの立ち上がる前と、立ち下がった後に駆動しない期間を設けタイミング的な余裕を持たせている。

【0232】図19は、本発明の変調手段の動作を示すタイミングチャートである。

【0233】同図において、Hsyncは水平同期信号、Dataloadはラッチ回路6へのロード信号、D1~DNは前述の変調手段の列1~Nへの入力信号、PwmstartはPWMカウンタの同期クリア信号、PwmclkはPWMカウンタのクロックである。また、XD1~XDNは変調手段の第1~第N列の出力を表している。

【0234】同図にあるように1水平走査期間が始まると、ラッチ回路6は画像データをラッチするとともに変調手段へデータを転送する。

【0235】PWMカウンタは、同図に示したように、Pwmstart、Pwmclkに基づいてカウントを開始し、カウント値が255になるとカウンタをストップしカウント値255を保持する。

【0236】各列毎に設けられているコンパレータは、PWMカウンタのカウント値と各列の画像データを比較し、PWMカウンタの値が画像データ以上のときHighを出力し、それ以外の期間はLowを出力する。

【0237】コンパレータの出力は、各列のスイッチのゲートに接続されており、コンパレータの出力がLowの期間は同図の上側(VPWM側)のスイッチがON、下側(GND側)のスイッチがOFFとなり、変調配線を電圧VPWMに接続する。

【0238】逆にコンパレータの出力がHighの期間は、同図の上側のスイッチがOFFし、下側のスイッチがONするとともに、変調配線の電圧をGND電位に接続する。

【0239】各部が以上のように動作することで、変調手段が出力するパルス幅変調信号は、図19のD1、D2、DNに示したような、パルスの立ち上がりが同期した波形となる。

【0240】(補正データ算出手段)補正データ算出手段は前述した補正データ算出方法により、電圧降下の補正データを算出する回路である。補正データ算出手段は図20に示すように離散補正データ算出部と補正データ補間部の2つのブロックから構成される。

【0241】離散補正データ算出部は入力された映像信号から電圧降下量を算出し、電圧降下量から補正データを離散的に計算する手段である。同部は計算量やハードウェア量を減少させるために、前述の縮退モデルの概念を導入して、補正データを離散的に算出する。

【0242】離散的に算出された補正データは補正データ補間部により補間され、画像データの大きさやその水平表示位置  $x$  に適合した補正データ  $CD$  が算出される。

【0243】（離散補正データ算出部）図 21 は本発明の離散的補正データを算出するための離散補正データ算出部である。離散補正データ算出部は、以下に述べるように、画像データをブロックわけし、ブロックごとの統計量（点灯数）を算出するとともに、統計量から各ノードの位置における、電圧降下量の時間変化を計算する電圧降下量算出部としての機能と、各時間ごとの電圧降下量を発光輝度量に変換する機能、および発光輝度量を時間方向に積分して、発光輝度総量を算出する機能、およびそれらから離散的な基準点における、画像データの基準値に対する補正データを算出する手段である。

【0244】図 21 において 100a ~ 100c は点灯数カウント手段、101a ~ 101c は各ブロックごとの、各時刻における点灯数を格納するレジスタ群、102 は CPU、103 は式 2 及び 3 で記載したパラメータ  $a_i, j$  を記憶するためのテーブルメモリ、104 は計算結果を一時記憶するためのテンポラリレジスタ、105 は CPU のプログラムが格納されているプログラムメモリ、110 は、電圧降下量を放出電流量に変換する変換データが記載されたテーブルメモリ、106 は、前述した離散的補正データの計算結果を格納するためのレジスタ群である。

【0245】点灯数カウント手段 100a ~ 100c は、図 21 (b) に記載したようなコンパレータと加算器などから構成されている。映像信号  $Ra, Ga, Ba$  はそれぞれコンパレータ 107a ~ c に入力され、逐次  $Cval$  の値と比較される。なお、 $Cval$  は前述してきた画像データに対して設定した、画像データ基準値に相当する。

【0246】コンパレータ 107a ~ c は  $Cval$  と画像データの比較を行い画像データの方が大きければ  $High$  を出力し小さければ  $Low$  を出力する。

【0247】コンパレータの出力は加算器 108 及び 109 により互いに足し算され、さらに加算器 110 によりブロックごとに加算をおこない、ブロックごとの加算結果を各々のブロックごとの点灯数としてレジスタ群 101a ~ c へと格納する。

【0248】点灯数カウント手段 100a ~ c にはコンパレータの比較値  $Cval$  としてそれぞれ 0、64、128、192 が入力されている。

【0249】結果として、点灯数カウント手段 100a は画像データのうち、0 より大きい画像データの個数をカウントしそのブロックごとの総計をレジスタ 101a に格納する。

【0250】同様に、点灯数カウント手段 100b は画像データのうち、64 より大きい画像データの個数をカウントし、そのブロックごとの総計をレジスタ 101b

に格納する。

【0251】同様に、点灯数カウント手段 100c は画像データのうち、128 より大きい画像データの個数をカウントし、そのブロックごとの総計をレジスタ 101c に格納する。

【0252】同様に、点灯数カウント手段 100d は画像データのうち、192 より大きい画像データの個数をカウントし、そのブロックごとの総計をレジスタ 101d に格納する。

【0253】ブロックごと、時間ごとの点灯数カウントされると、CPU はテーブルメモリ 103 に格納されたパラメータテーブル  $a_i, j$  を随時読み出して、式 2 ~ 5 に従い、電圧降下量を計算し、計算結果をテンポラリレジスタ 104 に格納する。

【0254】本例では CPU に式 2 の計算を円滑におこなうための積和演算機能を設けた。

【0255】式 2 に挙げた演算を実現する手段としては、CPU で積和演算を行わないでもよく、例えば、その計算結果をメモリに入れておいてもよい。

【0256】すなわち、各ブロックの点灯数を入力とし、考えられるすべての入力パターンに対し、各ノード位置の電圧降下量をメモリに記憶させておいても構わない。

【0257】電圧降下量の計算が完了するとともに、CPU はテンポラリレジスタ 104 から、各時間、各ブロックごとの電圧降下量をよみだし、テーブルメモリ 2 (110) を参照して、電圧降下量を放出電流量に変換し、式 12 ~ 22 に従って、離散的補正データを算出した。

【0258】計算した離散的補正データは、レジスタ群 106 に格納した。

【0259】（補正データ補間部）補正データ補間部は画像データの表示される位置（水平位置）及び、画像データの大きさに適合した補正データを算出するための手段である。同手段は離散的に算出された補正データを補間することにより、画像データの表示位置（水平位置）及び、画像データの大きさに応じた補正データを算出する。

【0260】図 22 は補正データ補間部を説明するための図である。

【0261】同図において 123 は画像データの表示位置（水平位置） $x$  から、補間に用いる離散的補正データのノード番号  $n$  及び  $n+1$  を決定するためのデコーダであり、124 は画像データの大きさから、式 17 ~ 式 19 の  $k$  および  $k+1$  を決定するためのデコーダである。

【0262】また、セクタ 125 ~ 128 は、離散的補正データを選択して、直線近似手段に供給するためのセクタである。

【0263】また、121 ~ 123 は、それぞれ式 17 ~ 19 の直線近似を行うための直線近似手段である。

【0264】図23に直線近似手段121の構成例を示す。一般に直線近似手段は式17～19の演算子にあらわされるように、減算器、積算器、加算器、割り算器などによって構成可能である。

【0265】しかし、望ましくは離散的補正データを算出するノードとノードの間の列配線本数や、離散的補正データを算出する画像データ基準値の間隔（すなわち電圧降下を算出する時間間隔）が2のべき乗になるように構成するとハードウェアを非常に簡単に構成できるというメリットがある。それらを2のべき乗に設定すれば、図23に示した割り算器において、 $X_{n+1}-X_n$ は2のべき乗の値となり、ビットシフトすればよい。

【0266】 $X_{n+1}-X_n$ の値がいつも一定の値であって、2のべき乗で表される値であるならば、加算器の加算結果をべき乗の乗数分だけシフトして出力すればよく、あえて割り算器を作製する必要がない。

【0267】また、これ以外の箇所でも離散的補正データを算出するノードの間隔や、画像データの間隔を2のべき乗とすることにより、たとえばデコーダ123～124を簡単に作製することが可能となるとともに、図23の減算器で行っている演算を簡単なビット演算に置き換えることができるなど、非常にメリットが多い。

（補正データ調整手段）補正データ算出手段で算出された補正データCDは補正データ調整手段に入力される。補正データ調整手段は、補正データCDに対し、後述する調整を施す手段である。調整を施された補正データCD2は図13に示すように、加算器12に供給され、画像データと加算が行われる。なお、補正データ調整手段の目的は、補正の忠実性と、画像の発光輝度を調整するための手段であって、後述するような、乗算器や、リミッタなどによって構成される手段である。これまで述べてきたように、補正データ算出手段から算出された補正データCDを画像データに加算を行い、画像を表示すれば、電圧降下の影響を忠実に補正することができ、画質が大きく改善されるという効果がある。しかし電圧降下を補正すると、画質は大きく改善される一方で、変調手段の入力である画像データ（補正画像データ）の内訳として、補正に用いられる分が存在するため、画面としてみた場合の輝度が暗くなるという現象があった。図24は、これまで述べてきた、本発明の画像表示装置の一連の補正の処理を模式的に表した図である。まず同図

（a）は入力された画像データの例であって、縦軸は画像データの大きさ、横軸はピクセル位置を表している。これに対し、前述の補正データ算出手段は、図24

（b）に示すような補正データCDを算出する。（なお、同図の補正データはひとつの例を模式的に示したものであって、絶対的な大きさなどは意味を持たない。）補正データCDと画像データは加算器によって加算され、図24（c）のような補正画像データDoutとなる。なお、図24（c）において、棒グラフの斜線の部分は

補正データ、白の部分は、画像データを表している。さらに、前述した最大値検出回路、及びゲイン算出回路、乗算器などにより、図24（c）の補正画像データDoutは、変調手段の入力範囲に収まるように、ゲインGが乗算され、図24（d）のような補正画像データとして変調手段へと供給され、変調が行われる。このように、変調手段へ入力される補正画像データとしては、もともとの画像データの部分と、電圧降下の補正に用いられる部分とによって表すことができる。発明者らは、補正画像データの内訳として、補正で用いられる部分が小さいほど、補正を行うことによる輝度の低下は少なく、逆に補正で用いられる部分が大きいほど、輝度の低下が大きくなる関係があることを確認している。また、発明者らは、さまざまな画像を画像表示装置に表示させて、補正の効果を確認したところ、画像データに加算する補正データとしては、電圧降下の影響を忠実に補正するという観点では、上述した補正データ算出手段の算出結果をそのまま用いたほうが好ましいが、その一方で補正データにたとえば0.7の値をとるゲインを乗算して画像データに補正を施したところ、電圧降下の影響は若干確認できるものの、表示画像の発光輝度が明るくなり、ダイナミックな画像を表示することができた。上述の例では、補正データに乗算する値としては、0.7を用いたが、この値も、表示する画像の種類や、ユーザーの好みなどに合わせて調整することが好ましい。たとえば、コンピュータ画像などのように、電圧降下の補正としては忠実に補正することが要求され、発光輝度はそれほど必要でない表示画像の場合には、乗算するゲインを1に選択することが好ましい。たとえば、自然画のように、電圧降下の補正の忠実性よりも輝度が優先される場合には、電圧降下の補正を軽めに行うために、乗算するゲインを0.5～0.7程度に選択することが好ましかった。なお、ゲインの値としては、0～1の範囲をとることはいうまでもない。また、より高品質な画像の提供を行うためには、これらのゲインの値は、ユーザがリモコンなどで設定する画面の表示モード（たとえばスタンダードモード、ダイナミックモード、シネマモード、コンピュータモードなど）に対して予め設定値が格納されていて、モードの切り替えに合わせて自動的に設定を切り替えてもよい。また、発明者らは、上述したように補正データCDにゲインを乗算して補正データの大きさを調整するのではなく、補正データCDをリミットするリミット回路（補正データリミッタ）を設けても同様な効果があることを確認している。

【0268】補正データリミッタは、例えば、補正データと設定されたリミット量（limiter value）との比較を行い、補正データの方が大きければリミット量を出力し、補正データの方が小さければ補正データを出力する回路である。このような回路は詳しく述べないが、コンパレータとレジスタなどによって簡単に構成することが

できる。この場合、リミッタの入出力特性は図25(a)に示したような特性となる。

【0269】また、補正データリミッタは、テーブルメモリによっても実現できる。なお、この場合、テーブルメモリのアドレスを入力として、データを出力として対応させる。テーブルメモリには、図25(a)のような折れ線のリミッタ特性が記憶されていてもよいし、図25(b)のような、リミッタ値を境にして、飽和する、いわゆる飽和特性が記憶してもよい。またこのリミッタによって補正データの大きさを制限する場合においても、そのリミット値は、前述のゲインと同じように、表示する画像のモードやユーザーの好み、表示する画像の種類に応じて決定することが好ましかった。なお、図17(b)は同図(a)のように算出された補正データにゲインを乗算することにより、補正データの大きさを制限した例である。また、図17(c)は同図(a)のように算出された補正データをリミットすることにより、補正データの大きさを制限した例である。また、上述した乗算器とリミッタをともに備えてもよいことは言うまでもない。

【0270】(各部の動作タイミング)図26に各部の動作タイミングのタイミングチャートを示す。

【0271】なお、同図においてHsyncは水平同期信号、DotCLKはタイミング発生回路の中のPLL回路により水平同期信号Hsyncから作成したクロック、R、G、Bは入力切り替え回路からのデジタル画像データ、Dataはデータ配列変換後の画像データ、Dlimはリミッタ手段の出力であって、電圧降下補正を施された補正画像データ、TSFTはシフトレジスタ5へ補正画像データDlimを転送するためのシフトクロック、Dataloadはラッチ回路6へデータをラッチするためのロードパルス、Pwmstartは前述のパルス幅変調の開始信号、変調信号XD1は変調配線1へ供給されるパルス幅変調信号の一例である。

【0272】1水平期間の開始とともに、入力切り替え回路からデジタル画像データRGBが転送される。同図では水平走査期間Iにおいて、入力される画像データをR#I、G#I、B#Iで表すと、それらは、データ配列変換回路9では1水平期間の間、画像データを蓄えられ、水平走査期間I+1において、表示パネルの画素配置に合わせてデジタル画像データData#Iとして出力される。

【0273】R#I、G#I、B#Iは、水平走査期間Iにおいて補正データ算出手段に入力される。同手段では、前述した点灯数をカウントし、カウントの終了とともに、電圧降下量が算出される。

【0274】電圧降下量が算出されるのにつづいて、離散的補正データが算出され、算出結果がレジスタに格納される。

【0275】走査期間I+1に移り、データ配列変換部から、1水平走査期間前の画像データData\_Iが出力されるのに同期して、補正データ補間手段では離散的

補正データが補間され、補正データが算出される。補間された補正データCDは補正データ調整手段により調整が施され、補正データCD2として、加算器12に供給される。

【0276】加算器12では、画像データDataと補正データ調整手段の出力である補正データCD2を順次加算し、補正された補正画像データDlimをシフトレジスタへ転送する。シフトレジスタはTsftにしたがって、一水平期間分の補正画像データDlimを記憶するとともにシリアル・パラレル変換をおこなってパラレルな画像データID1~IDNをラッチ回路6に出力する。ラッチ回路6はDataloadの立ち上がりにしたがってシフトレジスタからのパラレル画像データID1~IDNをラッチし、ラッチされた画像データD1~DNをパルス幅変調手段8へと転送する。

【0277】パルス幅変調手段8は、ラッチされた画像データに応じたパルス幅のパルス幅変調信号を出力する。本実施形態の画像表示装置では、結果として、変調手段が出力するパルス幅は、入力された画像データに対し、2水平走査期間分おくらせて表示される。

【0278】このような画像表示装置により画像の表示を行ったところ、従来からの課題であった走査配線における電圧降下量を補正することができ、それに起因する表示画像の劣化を改善することができ、非常に良好な画像を表示することができた。

【0279】また、離散的に補正データを算出し、離散的に計算した点と点の間はそれを補間して求めることにより、補正データを非常に簡単に計算させることができ、さらに非常に簡単なハードウェアでそれを実現するなど、非常に優れた効果があった。

【0280】(補正データ算出手段の適用対象等の他の例)これまでの説明では、補正データ算出手段は、RGBパラレルな画像データから補正データを算出した場合を示したが、特にこれにこだわることはない。

【0281】すなわち、データ配列変換部によりRGBパラレルからRGBシリアルに変換された画像データを用いても補正データを求めることができることは言うまでもない。

【0282】この場合、補正データを算出するのに必要な時間を確保するために、RGBシリアルな画像データを遅延するためのレジスタ、もしくはメモリが必要となるが、同様な補正を施すことができることは言うまでもない。

【0283】また、これまでの説明では、補正データ算出手段した結果をデータ配列変換された、RGBシリアルな画像データに施した例を示したが、とくにこれにこだわることはない。

【0284】すなわち、データ配列変換部を単なるラインメモリで置き換え、パラレルな画像データを入力し、パラレルな画像データを出力するものとしても、ハード

ウェアの簡単な修正によって補正を施すことができることは言うまでもない。

【0285】もちろん、上記構成は、画像データのデータ配列変換（パラレル・シリアル変換）を行うのに必要であったラインメモリと、そこでの遅延時間を積極的に利用し、その遅延時間中に補正データを計算するとともに、シリアルな画像データに補正を施すことにより、ハードウェア量を節減する効果があることは言うまでもない。

【0286】以上のように、上述のように構成された画像表示装置によれば、従来からの課題であった、走査配線上の電圧降下による表示画像の劣化を好適に改善することができた。

【0287】また、いくつかの近似を導入したことにより、電圧降下を補正するための、画像データの補正量を簡単に好適に計算することができ、非常に簡単なハードウェアでそれを実現することができるなど、非常に優れた効果があった。

【発明の効果】以上説明したように、本発明の画像表示装置によれば、従来からの課題であった、走査配線上の電圧降下による表示画像の劣化を好適に改善することができた。また、いくつかの近似を導入したことにより、電圧降下を補正するための、画像データの補正量を簡単に好適に計算することができ、非常に簡単なハードウェアでそれを実現することができるなど、非常に優れた効果があった。

#### 【図面の簡単な説明】

【図 1】本発明の実施の形態に係る画像表示装置の概観を示す図である。

【図 2】表示パネルの電気的な接続を示す図である。

【図 3】表面伝導型放出素子の特性を示す図である。

【図 4】表示パネルの駆動方法を示す図である。

【図 5】電圧降下の影響を説明する図である。

【図 6】縮退モデルを説明する図である。

【図 7】離散的に算出した電圧降下量を示すグラフである。

【図 8】離散的に算出した放出電流の変化量を示すグラフである。

【図 9】補正データの他の算出方法を説明するための図である。

【図 10】画像データの大きさが 128 の場合の補正データの算出例を示す図である。

【図 11】画像データの大きさが 192 の場合の補正データの算出例を示す図である。

【図 12】補正データの補間方法を説明するための図である。

【図 13】補正回路を内蔵した画像表示装置の概略構成を示すブロック図である。

【図 14】画像表示装置の走査回路の構成を示すブロック図である。

【図 15】画像表示装置の逆  $\gamma$  処理部の構成を示すブロック図である。

【図 16】画像表示装置のデータ配列変換部の構成を示すブロック図である。

【図 17】本発明の補正データ調整手段の処理を説明するための図である。

【図 18】画像表示装置の変調手段の構成及び動作を説明する図である。

【図 19】画像表示装置の変調手段のタイミングチャートである。

【図 20】画像表示装置の補正データ算出手段の構成を示すブロック図である。

【図 21】画像表示装置の離散的補正データ算出部の構成を示すブロック図である。

【図 22】補正データ補間部の構成を示すブロック図である。

【図 23】直線近似手段の構成を示すブロック図である。

【図 24】本発明のデータの処理の概略的に説明するための図である。

【図 25】本発明の補正データリミッタ手段の特性を説明するための図である。

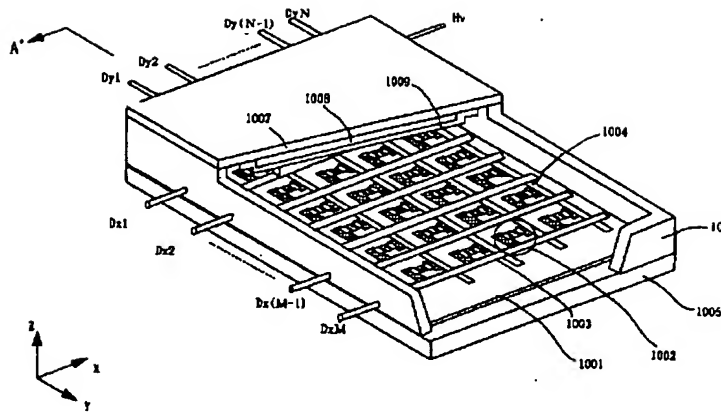
【図 26】画像表示装置のタイミングチャートである。

【図 27】従来の画像表示装置の構成を示すブロック図である。

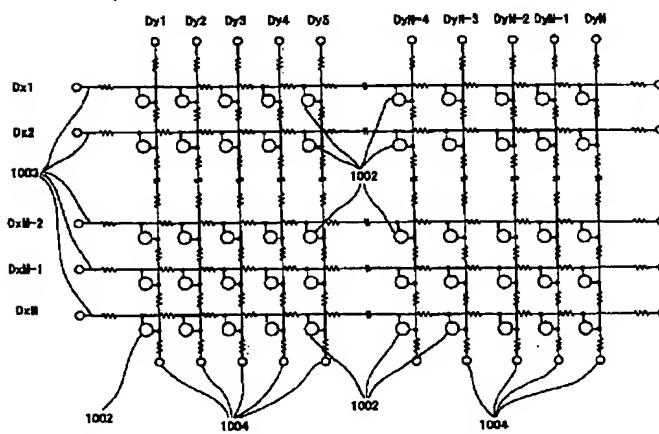
#### 【符号の説明】

- 1 表示パネル
- 2 走査回路
- 8 パルス幅変調手段
- 12 加算器
- 14 補正データ算出手段
- 17 逆  $\gamma$  処理部
- 19 遅延回路
- 100a, 100b, 100c 点灯数カウント手段
- 101a, 101b, 101c レジスタ群
- 103 テーブルメモリ
- 110 テーブルメモリ
- 107a, 107b, 107c コンパレータ
- 123, 124 デコーダ
- 1001 基板
- 1002 冷陰極素子
- 1003 行配線（走査配線）
- 1004 列配線（変調配線）
- 1007 フェースプレート
- 1008 蛍光膜

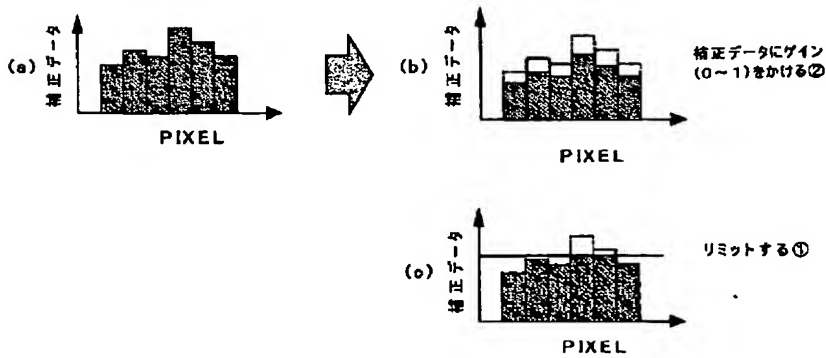
【図1】



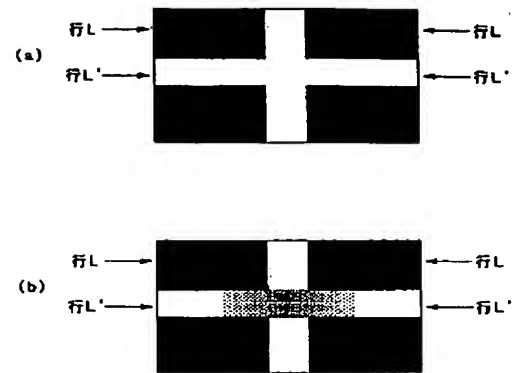
【図2】



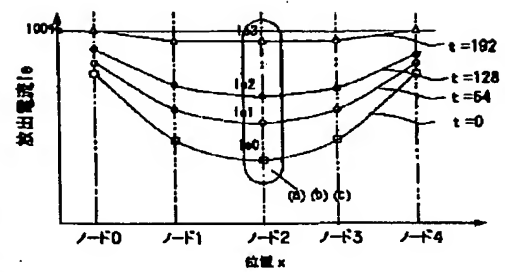
【図17】



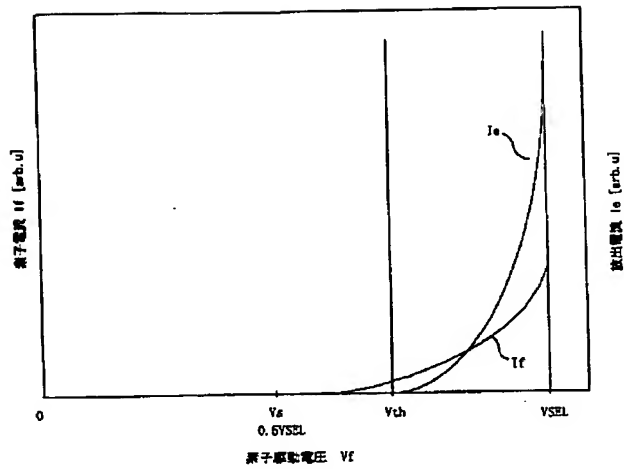
【図5】



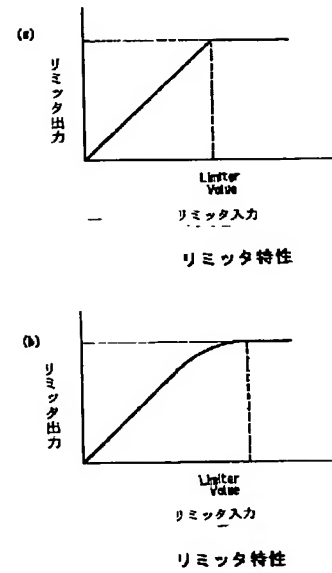
【図8】



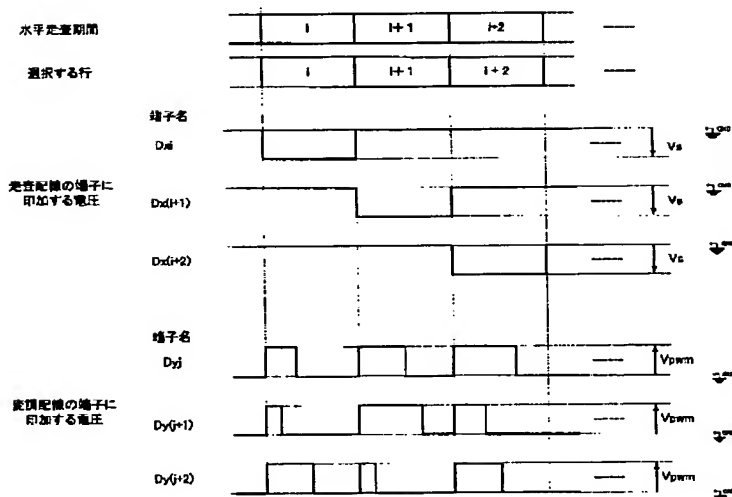
【図3】



【図25】

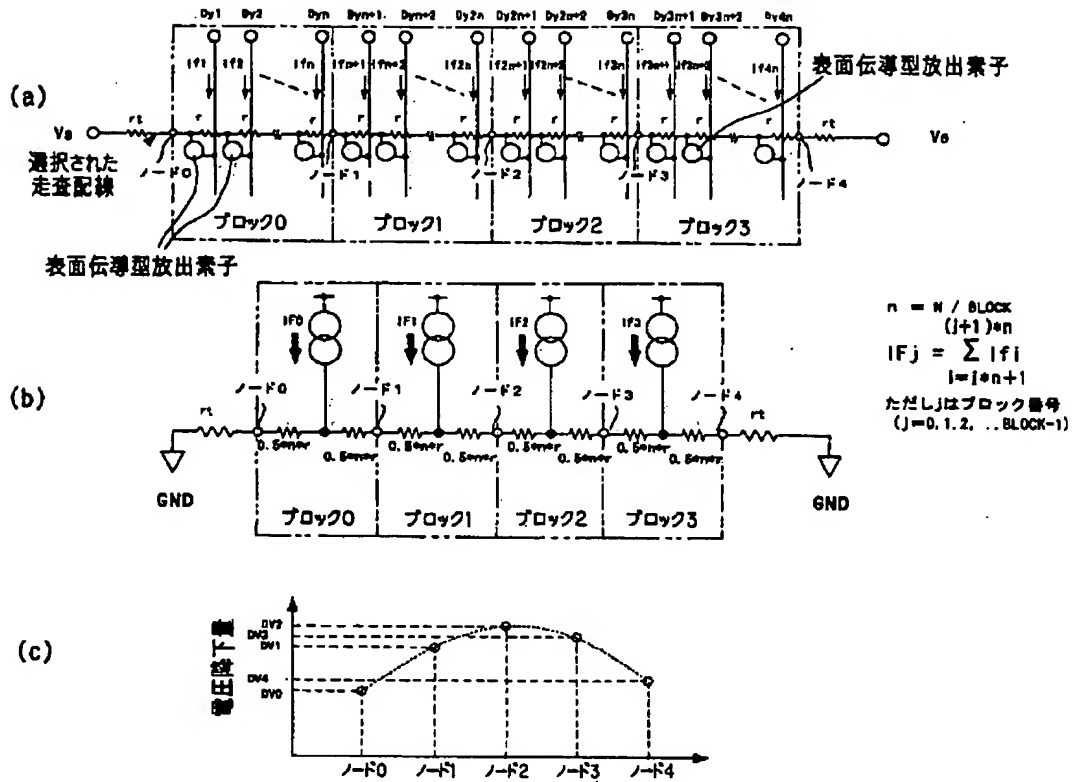


【図4】

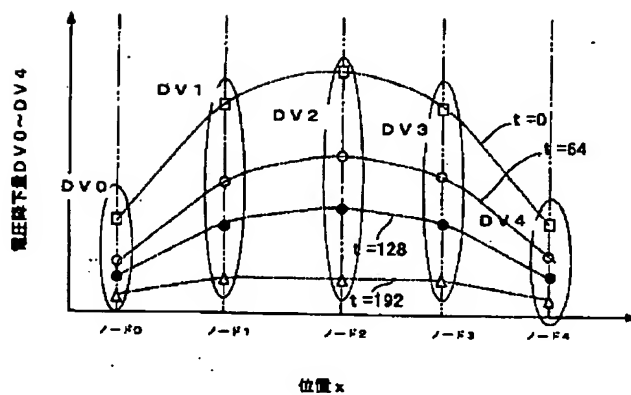


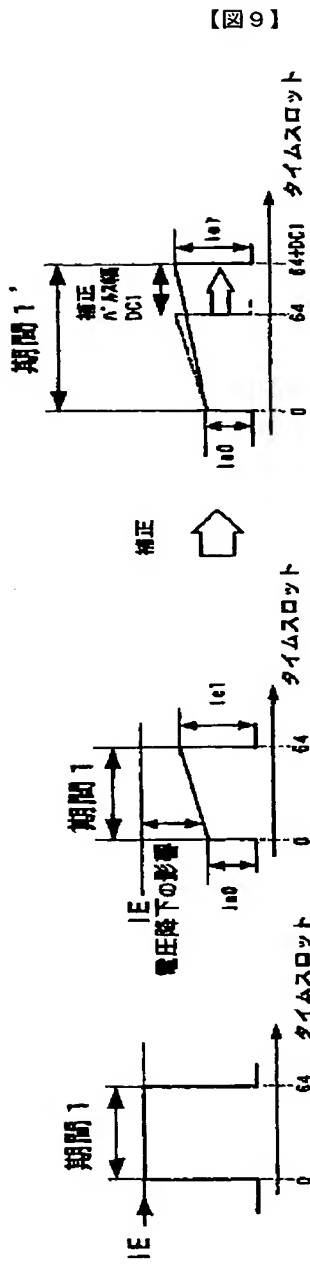


【図6】



【図7】



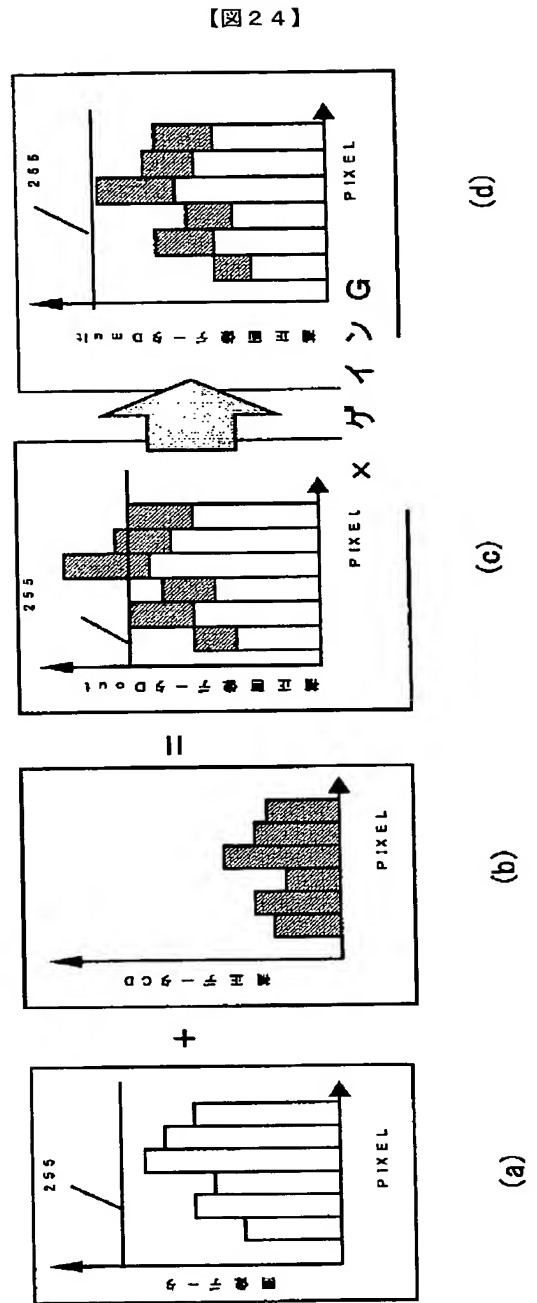


※  $I_E$  : 電圧降下のないときに放出される放出電流

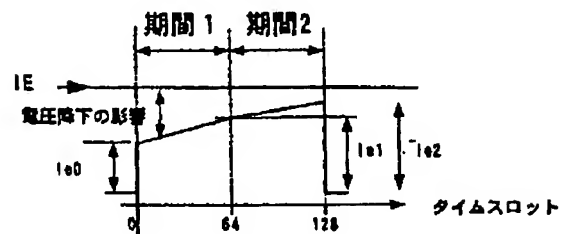
(a) 電圧降下がない時の  
放出電流パルス

(b) 実際の放出電流パルス

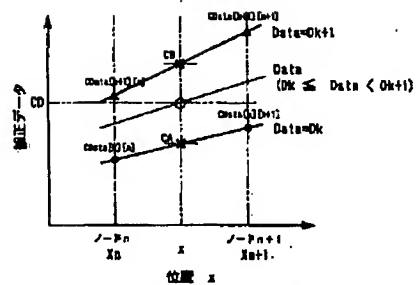
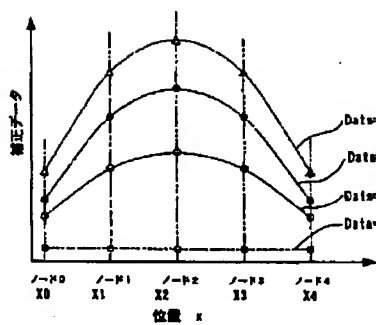
(c) 補正後の放出電流パルス



(b) 実際の放出電流パルス



【圖 12】



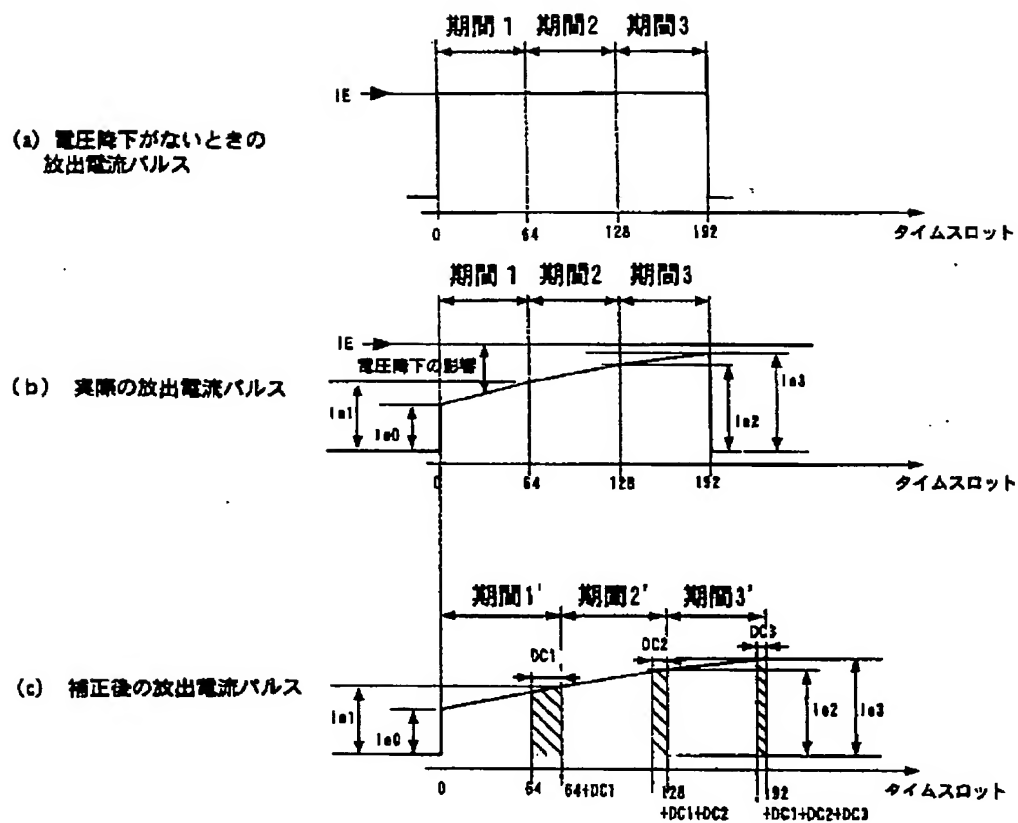
$$GA = ((n+1-z) \cdot \text{CDa to D} \cdot [r] + (z-1n) \cdot \text{CDa to D} \cdot (n+1)) / (n+1-1n)$$

$$C_k = ((k+1-x) \cdot \text{data}[k+1][n] + (x-k) \cdot \text{data}[k+1][n+1]) / (k+1-k)$$

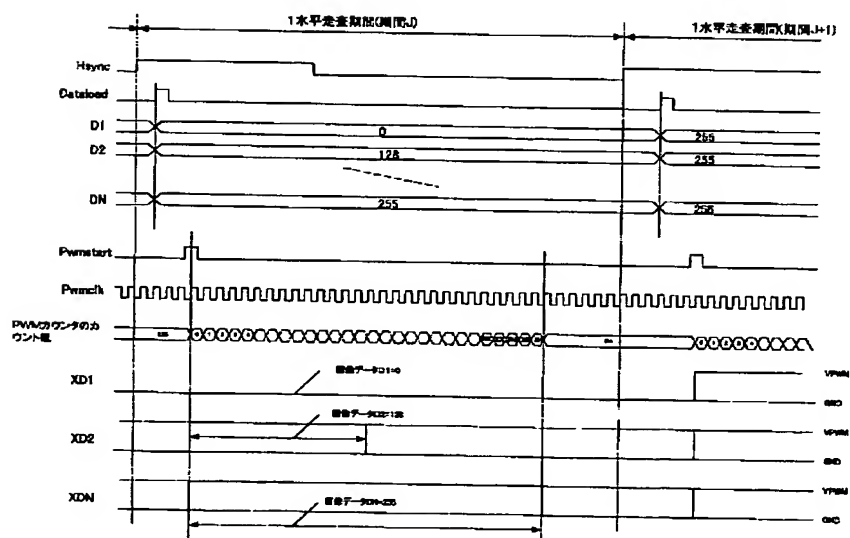
$$CD = CA + (D_{k+1} - d_{k+1}) + CB + (d_{k+1} - D_k) / (D_{k+1} - D_k)$$

(1)

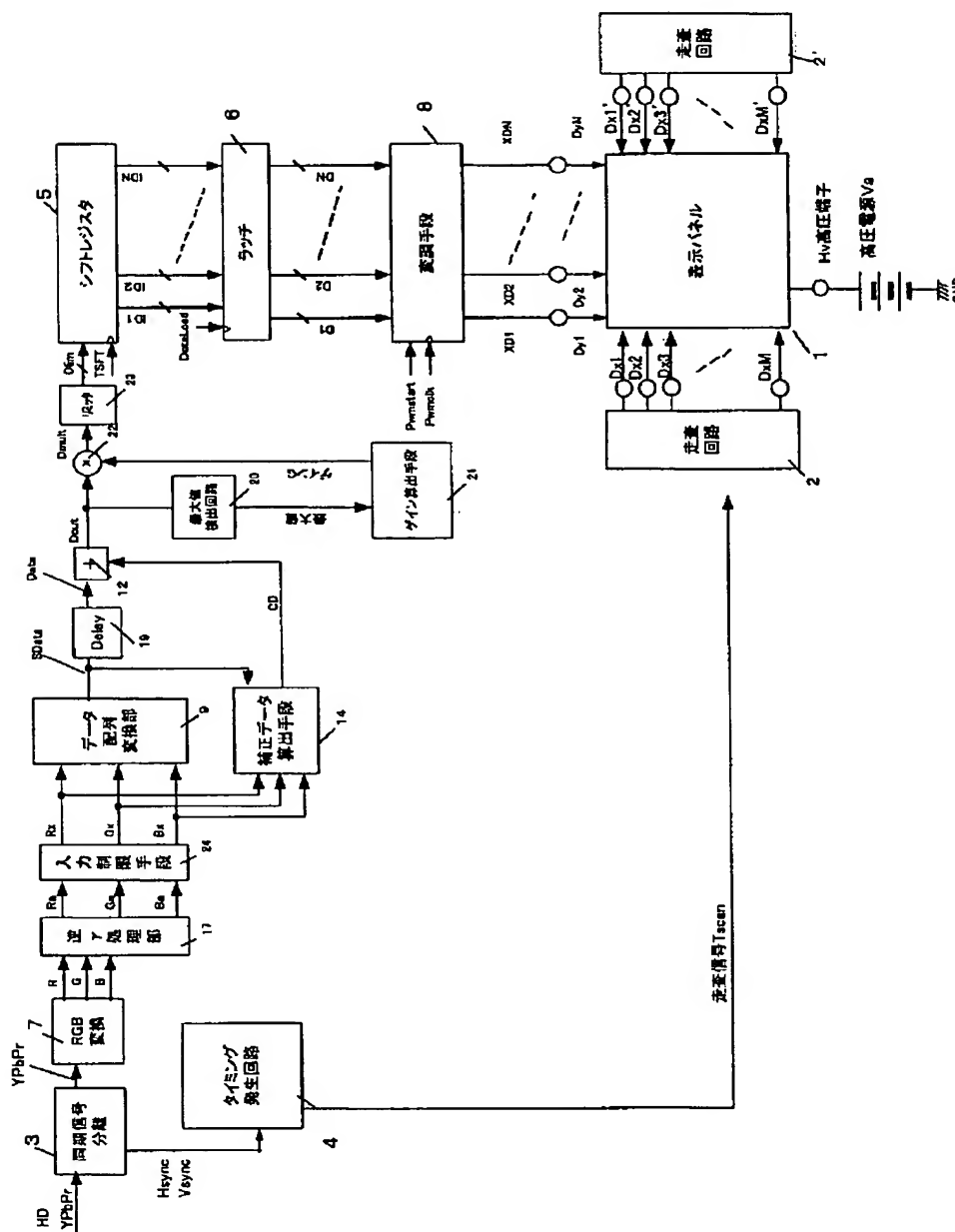
【圖 1-1】



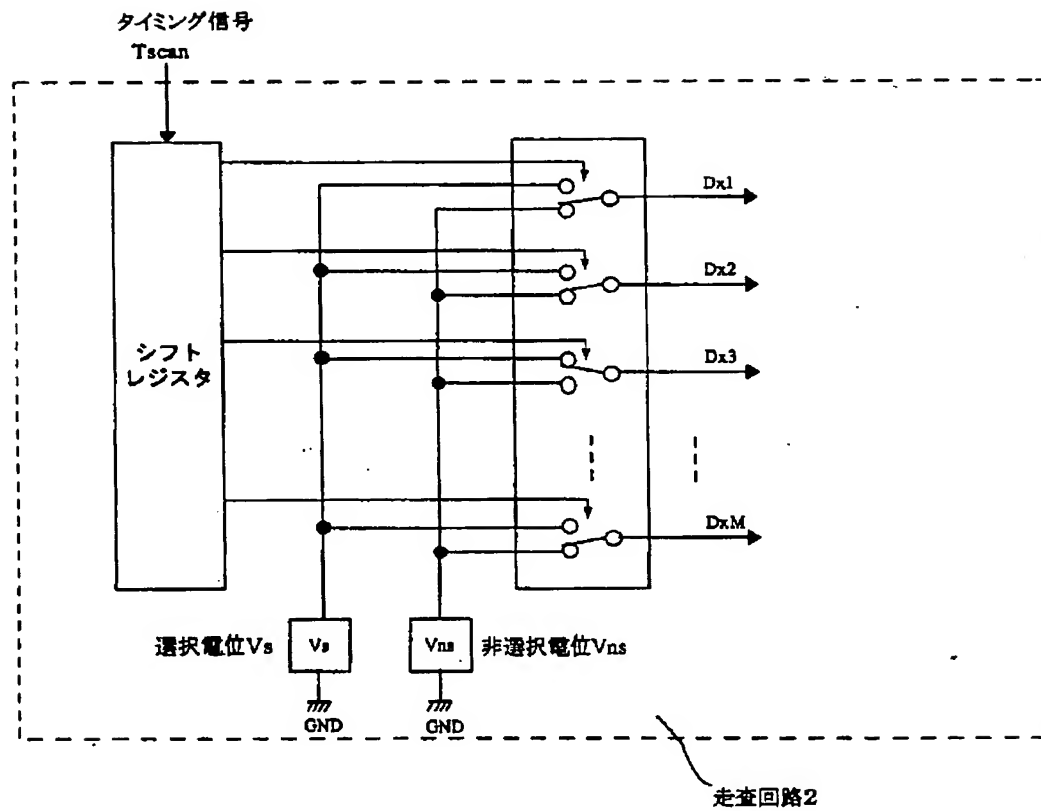
【圖 19】



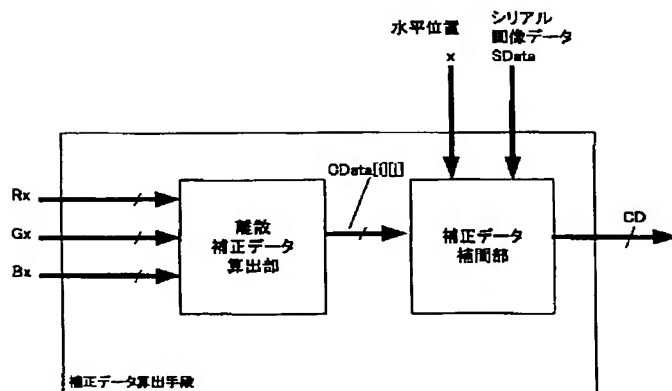
【图 13】



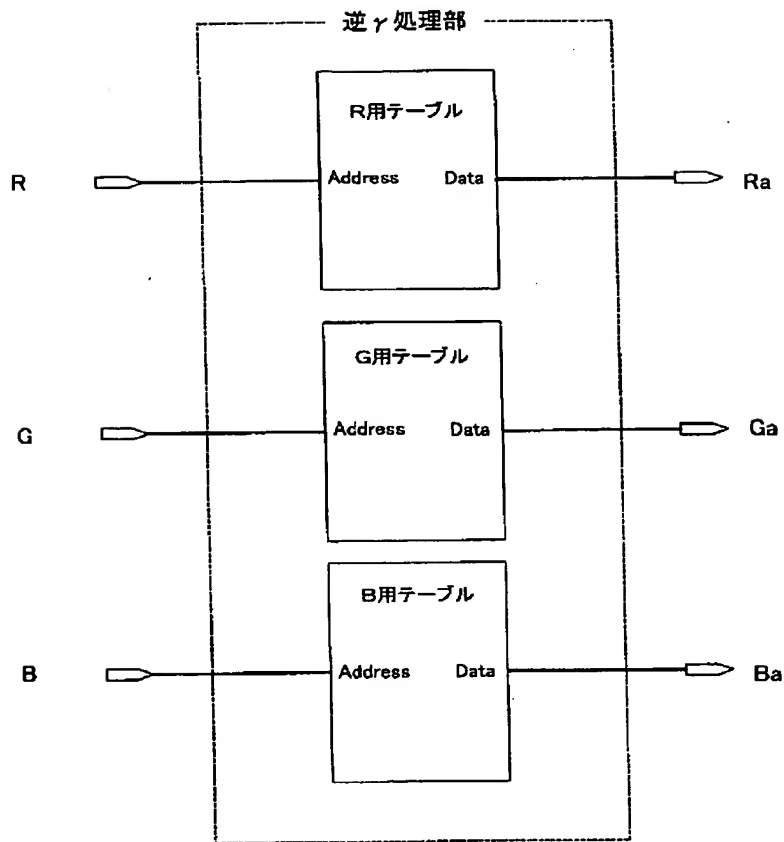
【図14】



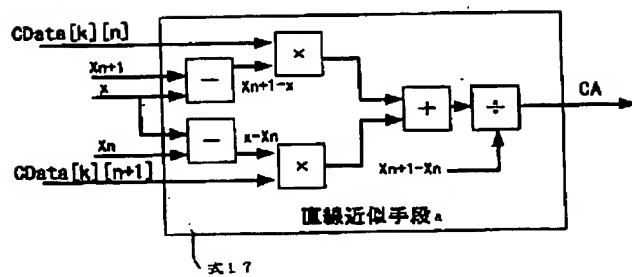
【図20】



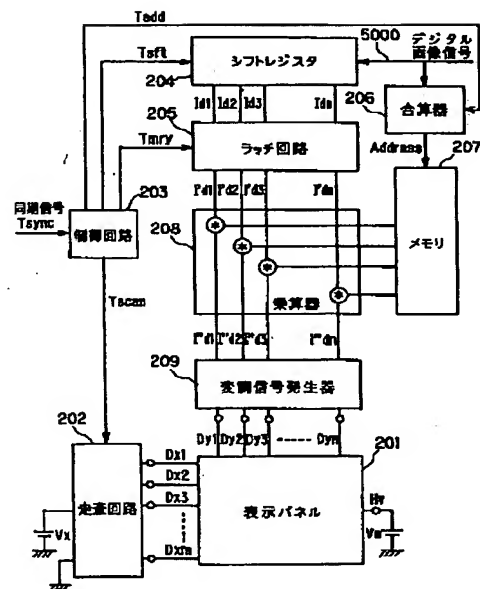
【図15】



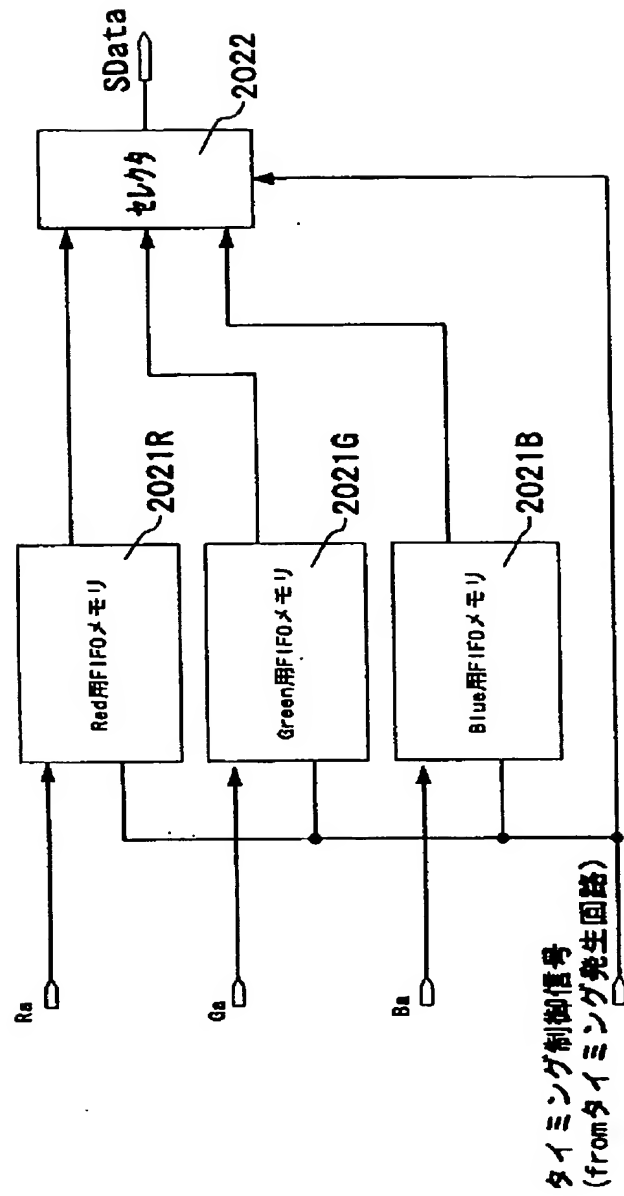
【図23】



【図27】

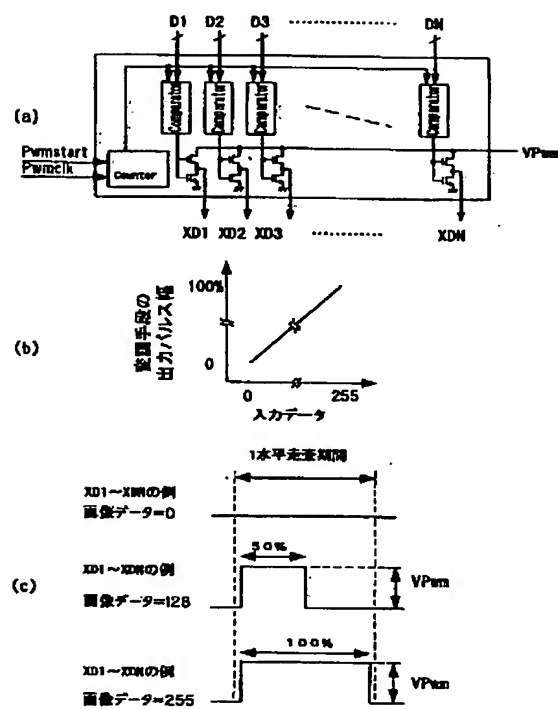


【図16】

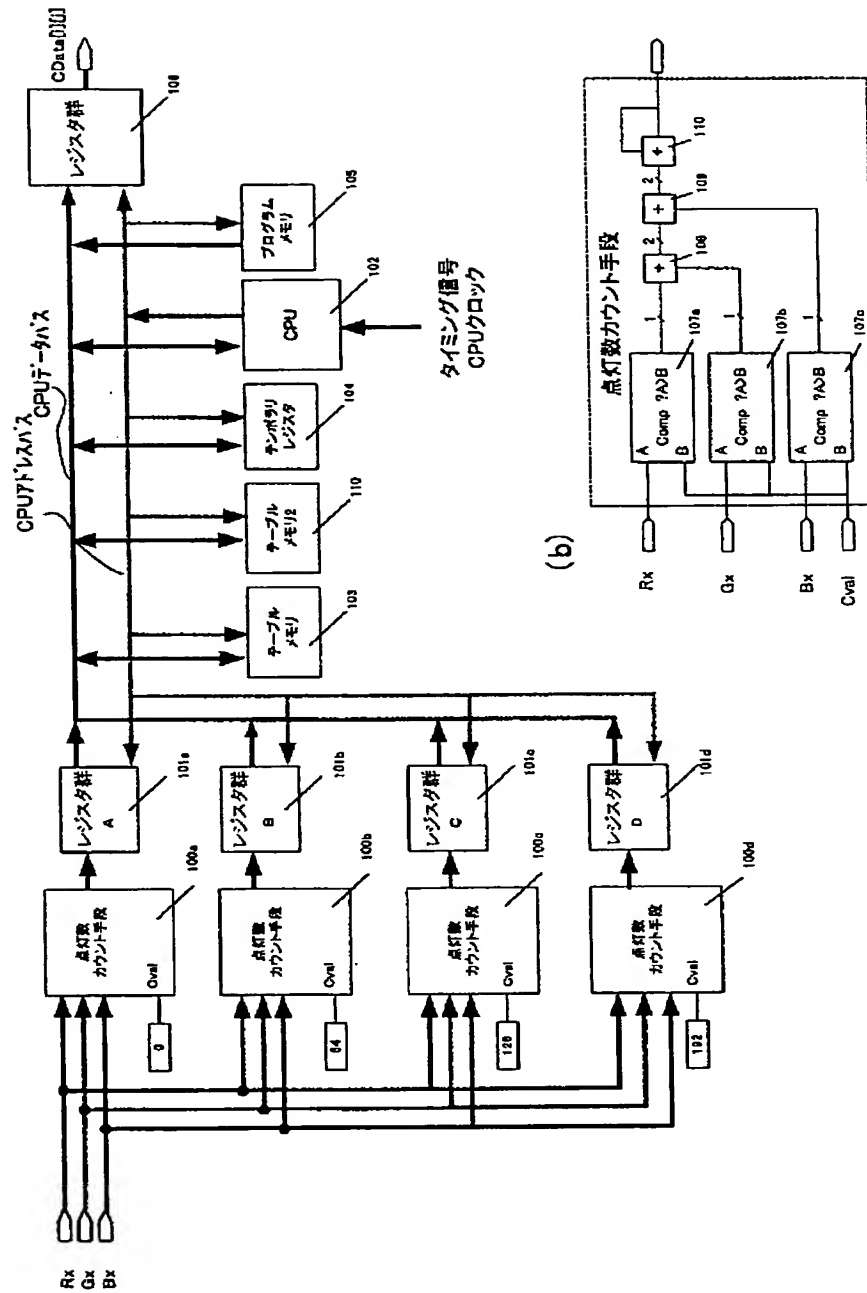




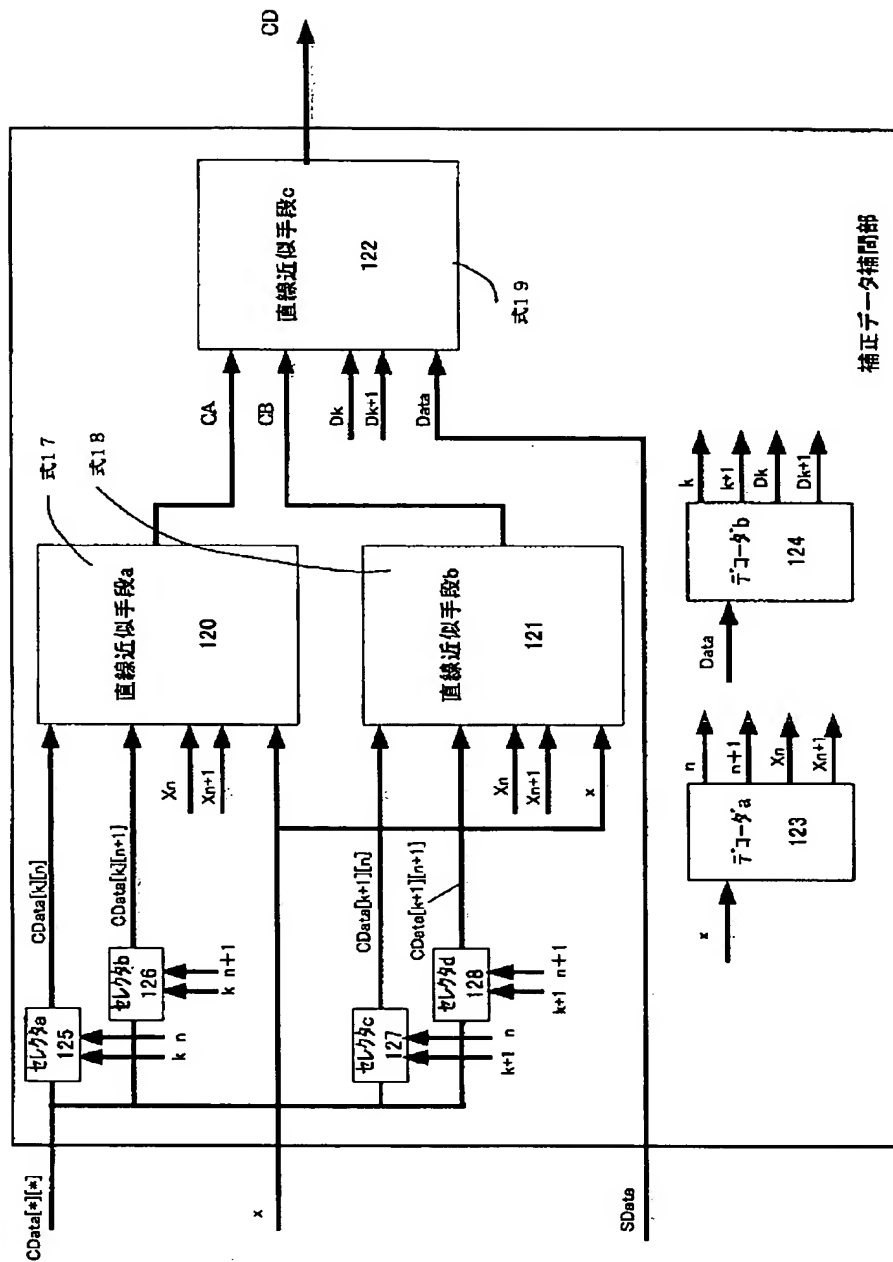
【図18】



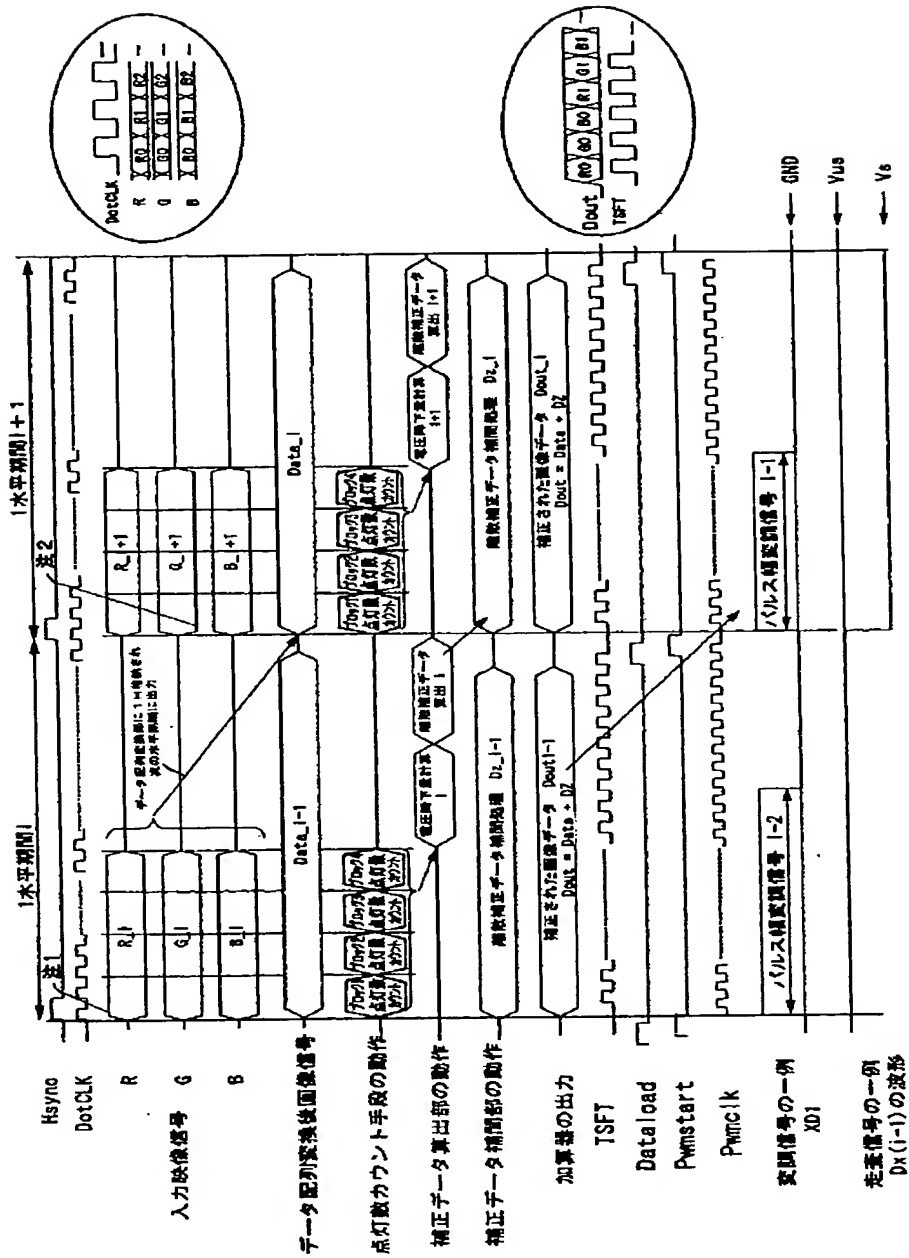
【図21】



【図22】



【図26】



フロントページの続き

(51) Int. Cl. 7  
H04N 5/66

識別記号

F I  
H04N 5/66

テマコード (参考)

A

(72) 発明者 斎藤 裕  
東京都大田区下丸子 3 丁目 30 番 2 号 キヤ  
ノン株式会社内

F ターム (参考) 5C058 AA01 AA12 BA02 BA05 BB03  
BB13 BB25 CA14  
5C080 AA08 AA18 BB05 DD30 EE29  
EE32 GG08 JJ01 JJ02 JJ04  
JJ05 JJ06

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

☒ **BLACK BORDERS**

☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**

☐ **FADED TEXT OR DRAWING**

☒ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**

☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**

☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**

☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**

☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**

☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**

☐ **OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**